

Circuits logiques combinatoires et séquentiels

Guy Bégin

Copyright © 2023 Guy Bégin

Le contenu de ce manuel électronique est disponible en vertu des conditions de la Licence Creative Commons Attribution - Partage dans les mêmes conditions 4.0 International.

Vous êtes autorisé à :

Partager – Copier, distribuer et communiquer le matériel par tous moyens et sous tous formats.

Adapter – Remixer, transformer et créer à partir du matériel pour toute utilisation, y compris commerciale.

Selon les conditions suivantes :

Paternité – Vous devez citer le nom de l'auteur original.

Mêmes conditions – Si vous remixez, transformez, ou créez à partir du matériel composant l'Oeuvre originale, vous devez diffuser l'Oeuvre modifiée avec la même licence.

Octobre 2023



Avant-propos

Ce manuel a été rédigé en fonction de deux objectifs distincts mais reliés. Le premier objectif était de produire un manuel de qualité, en français, sur un sujet fondamental en électronique numérique et d'en faire une *Ressource éducative libre (REL)*. Une recherche préalable nous avait en effet permis de constater qu'il existe peu de manuels récents de ce type sur le sujet. En offrant une telle ressource à la communauté, nous espérons contribuer à rendre plus accessible la formation dans ce domaine technologique important.

Le deuxième objectif était d'expérimenter avec une méthode de travail permettant d'élaborer de telles ressources éducatives en faisant appel à un ensemble d'outils libres et universellement accessibles. Le but était aussi de s'assurer de pouvoir obtenir un document ou un ensemble de documents sources susceptibles d'en faciliter la réutilisation, la révision et le remixage. Le manuel est donc appelé à devenir une preuve de concept pour le processus d'élaboration qui a été utilisé.

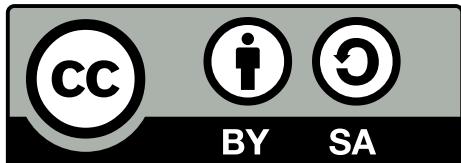
La matière couverte dans ce manuel correspond d'assez près au contenu du cours MIC1065 Circuits logiques, offert dans le cadre du baccalauréat en systèmes informatiques et électroniques de l'Université du Québec à Montréal.

L'auteur, Guy Bégin, est professeur au département d'informatique de l'Université du Québec à Montréal. Ses recherches l'ont toujours amené à s'intéresser aux 0 et aux 1 si souvent rencontrés en circuits logiques, mais également en télécommunications numériques, son champ de recherche privilégié.

Remerciements

L'auteur souhaite remercier particulièrement Yves Munn (chargé de projets technopédagogiques), Boris Nonveiller (bibliothécaire), Rachel Rouleau (révision linguistique) et Émile Gauvin (étudiant au baccalauréat en systèmes informatiques et électroniques). Ce manuel a été réalisé avec le soutien de la fabriqueREL.

Licence



Le contenu de ce manuel électronique est disponible en vertu des conditions de la Licence Creative Commons Attribution - Partage dans les mêmes conditions 4.0 International.

Vous êtes autorisé à :

Partager – Copier, distribuer et communiquer le matériel par tous moyens et sous tous formats.

Adapter – Remixer, transformer et créer à partir du matériel pour toute utilisation, y compris commerciale.

Selon les conditions suivantes :

Paternité – Vous devez citer le nom de l'auteur original.

Mêmes conditions – Si vous remixez, transformez, ou créez à partir du matériel composant l'Oeuvre originale, vous devez diffuser l'Oeuvre modifiée avec la même licence.

Pour citer cet ouvrage : Bégin, G. (2022), Circuits logiques combinatoires et séquentiels. Université du Québec à Montréal. Licence CC BY-SA



Ressources

Les logiciels libres suivants ont été utilisés à différentes étapes, pour la rédaction et la préparation des modèles, des images et pour la simulation :

- Rédaction et production
 - Emacs
 - L^AT_EX
 - Git
 - Pandoc
- Schémas
 - Graphviz
 - Inkscape
 - Wavedrom
 - Schemdraw



-
- Dittaa
 - Simulation logique
 - Simulateur Digital
 - Coloration syntaxique
 - Pygments

Dans le but de faciliter l'adaptation, la réutilisation, la révision et le remixage de cette ressource éducative libre, les documents sources utilisés pour produire ce manuel sont accessibles via le dépôt Github https://github.com/gbegin/circuits_logiques/. Le dépôt comporte également des transparents pouvant être utilisés comme supports d'enseignement.



Préface

Ce manuel est une introduction au domaine de la conception des circuits logiques, qui sont à la base de tous les systèmes numériques modernes. Il s'adresse tout particulièrement aux personnes qui suivent un enseignement technique, ou un premier cycle universitaire, ainsi qu'à tous celles qui s'intéressent à l'ingénierie électronique. Aucune connaissance préalable n'est requise pour pouvoir en assimiler les concepts, mais une connaissance de la programmation permettra de pousser l'expérimentation par simulation.

Les chapitres 1 à 3 de cet ouvrage sont consacrés aux concepts de base de la logique binaire et des systèmes de numération. Ces notions sont présentées d'un point de vue relativement abstrait qui n'est pas étranger au fait que la logique binaire mise en oeuvre dans les circuits numériques modernes est fondée sur des principes mathématiques, voire philosophiques établis bien longtemps avant l'invention de l'électronique.

Dans les trois chapitres suivants, on voit comment la logique peut s'incarner dans des dispositifs électroniques : d'abord avec des portes logiques simples (chapitre 4), et plus avant, avec des dispositifs combinatoires plus complexes (chapitre 6). On présente également les approches permettant de simplifier les circuits logiques combinatoires, c'est-à-dire ceux dont le comportement ne dépend pas du temps (chapitre 5).

Les circuits logiques séquentiels, qui, eux comportent de la mémoire, sont considérés ensuite. On présente d'abord les loquets et bascules, composants de base des circuits séquentiels (chapitre 7), puis on aborde l'analyse (chapitre 8) et la conception (chapitre 9) de circuits séquentiels synchrones. Le chapitre 10 présente de nombreux types de circuits séquentiels typiques, alors que le chapitre 11 est consacré aux différents types de mémoires.

Le chapitre 12 offre une brève introduction aux dispositifs logiques programmables qui amènent les circuits logiques à un autre degré de flexibilité et d'intégration.

Dans les chapitres 13 et 14, on s'intéresse à la modélisation de circuits, en introduisant le langage descriptif VHDL, qui permet de décrire formellement des circuits logiques pour en faire la conception, la simulation, voire, la synthèse.

Le manuel se conclut avec des séries d'exercices (chapitre 15) qui permettront de mettre en pratique les notions abordées.

Table des matières

I Circuits logiques combinatoires	19
1 Systèmes de numération	20
1.1 Objectifs	20
1.2 Systèmes numériques	20
1.3 Nombres binaires	21
1.4 Conversion binaire <-> décimal	21
1.5 Notation	22
1.6 Représentations compactes de nombres binaires	22
1.7 Nombres binaires fractionnaires	23
1.8 Opérations arithmétiques binaires	25
1.9 Compléments de nombres	26
1.10 Nombres signés et codage	27
1.11 Opérations arithmétiques binaires	31
1.12 Codes binaires	33
2 Logique binaire, fonctions logiques et algèbre de Boole	36
2.1 Objectifs	36
2.2 Logique binaire	36
2.3 Formalisme mathématique	38
2.4 Algèbre de Boole	38
2.5 Algèbre de Boole à deux valeurs	39
2.6 Vérification des postulats	40
3 Théorèmes et propriétés	41
3.1 Objectifs	41
3.2 Dualité	41
3.3 Théorèmes de base	41
3.4 Théorèmes de DeMorgan	44
4 Portes logiques	45
4.1 Objectifs	45
4.2 Niveaux logiques	45
4.3 Logique négative ou positive	46
4.4 Symboles	46

TABLE DES MATIÈRES

4.5	Universalité des NAND et NOR	49
4.6	Limites physiques	49
5	Simplification logique	54
5.1	Objectifs	54
5.2	Expressions équivalentes	54
5.3	Formes canoniques	55
5.4	Objectifs de minimisation	58
5.5	Diagrammes de Karnaugh	58
5.6	Tableau de couverture Quine-McCluskey	64
5.7	Implémentation des fonctions simplifiées	65
6	Circuits combinatoires typiques	67
6.1	Objectifs	67
6.2	Circuit combinatoire	67
6.3	Analyse d'un circuit logique combinatoire	68
6.4	Conception d'un circuit combinatoire	69
6.5	Alternatives d'implémentation	70
6.6	Circuits logiques combinatoires classiques	74
6.7	Additionneur binaire	74
6.8	Multiplexeur	83
6.9	Décodeur	84
6.10	Encodeur	88
6.11	Comparateur de magnitude	92
6.12	Démultiplexeur	93
6.13	Encodeurs divers	95
6.14	Portes à trois états et tampon de bus	95
II	Circuits logiques séquentiels	97
7	Circuits séquentiels	98
7.1	Objectifs	98
7.2	Modèle d'un circuit séquentiel	98
7.3	Éléments de mémoire	100
7.4	Loquets	100
7.5	Application : rebonds d'interrupteurs	103
7.6	Bascules (Flip-flops)	103
8	Analyse de circuits logiques séquentiels synchrones	114
8.1	Objectifs	114
8.2	Démarche d'analyse	114
8.3	Exemple d'analyse	115
8.4	Analyse pour des bascules JK	117
8.5	Modèles de machines séquentielles	119



TABLE DES MATIÈRES

9 Conception de circuits logiques séquentiels	121
9.1 Objectifs	121
9.2 Conception d'un circuit séquentiel synchrone	121
9.3 Spécification fonctionnelle	122
9.4 Diagramme d'état	122
10 Tableau d'état	123
10.1 Réduction du nombre d'états	123
10.2 Codage des états	127
10.3 Décodeur d'état	128
10.4 Décodeur de sortie	128
10.5 Procédure de conception	128
10.6 Exemple de conception	129
10.7 États interdits	135
10.8 Exemple avec états <i>one-hot</i>	137
11 Circuit séquentiels : registres et compteurs	139
11.1 Objectifs	139
11.2 Registres	139
11.3 Compteurs	142
12 Mémoires	154
12.1 Objectifs	154
12.2 Mémoires	154
12.3 Adressage	155
12.4 Mémoires mortes	158
13 Logique programmable	161
13.1 Objectifs	161
13.2 Dispositifs programmables	161
13.3 Circuits intégrés programmables	165
III Langages descriptifs de matériel	167
14 Langages descriptifs et de modélisation	168
14.1 Objectifs	168
14.2 Modélisation et simulation	168
14.3 Langage VHDL	169
14.4 Entité	169
14.5 Architecture	171
14.6 Signaux et assignation	171
14.7 Notes sur la syntaxe	172
14.8 Concurrence	173
14.9 Vecteurs de bits	174
14.10 Modèle complet	175



TABLE DES MATIÈRES

14.11Modèle comportemental	175
14.12Modèle flux de données	178
14.13Modèle structural	178
14.14Bloc processus	178
14.15Modélisation du délai	180
14.16Librairies	181
14.17Encapsulation	182
14.18Description de design en VHDL	186
14.19Banc d'essai	186
14.20Instanciation	190
14.21Écoulement du temps	191
14.22Exemples de banc d'essai	192
14.23Compilation et simulation	200
15 Préparation et simulation des modèles VHDL	201
15.1 Éditeurs	201
15.2 Simulateurs gratuits	201
IV Exercices	203



Liste des figures

1.1	Relations entre les codes dans l'assignation en complément à deux	29
4.1	Porte ET à deux entrées	46
4.2	Porte ET à trois entrées	46
4.3	Porte OU à deux entrées	47
4.4	Porte inverseur	47
4.5	Porte NOR à deux entrées	47
4.6	Porte NAND à trois entrées	48
4.7	Porte NAND à trois entrées dont une inversée	48
4.8	Deux représentations équivalentes pour une porte NAND	48
4.9	Deux représentations équivalentes pour une porte NOR	49
4.10	Porte XOR à deux entrées	49
4.11	Porte XNOR	49
4.12	Porte ET sans délai	51
4.13	Porte ET avec délai en sortie	52
4.14	Porte ET avec délai aux entrées	52
4.15	Cas à risque de condition de course	53
4.16	Chronogramme montrant une condition de course	53
5.1	Diag-K à deux variables	58
5.2	Diag-K à trois variables, avec minterms	59
5.3	Diag-K avec adjacence horizontale	59
5.4	Diag-K à quatre variables	59
5.5	Diagramme après les regroupements	60
5.6	Diag-K avec cas facultatifs	61
5.7	Diag-K pour l'exemple des impliquants	62
5.8	Fonction z_1	63
5.9	Fonction z_2	64
5.10	<i>Somme de produits</i> pour $F = AB + CD$	66
5.11	<i>Somme de produits</i> NAND	66
5.12	<i>Somme de produits</i> NAND plus évidente	66
6.1	Circuit combinatoire	68
6.2	Circuit combinatoire à analyser	69

LISTE DES FIGURES

6.3	Diag-K d'une fonction combinatoire Y à réaliser	70
6.4	Implémentation de Y en <i>somme de produits</i>	71
6.5	Implémentation (en NAND) de Y en <i>somme de produits</i>	71
6.6	Implémentation de Y en <i>produit de sommes</i>	72
6.7	Implémentation (en NOR) de Y en <i>produit de sommes</i>	72
6.8	Implémentation via Y' en <i>somme de produits</i>	73
6.9	Implémentation via Y' en <i>somme de produits</i>	73
6.10	Implémentation via Y' en <i>produit de sommes</i>	73
6.11	Implémentation via Y' en <i>produit de sommes</i>	74
6.12	Schéma-bloc d'un additionneur complet	75
6.13	Circuit demi-additionneur (en S de P)	76
6.14	Circuit demi-additionneur avec porte XOR	76
6.15	Diag-K pour S_i , additionneur complet	76
6.16	Diag-K pour R_i , additionneur complet	76
6.17	Circuit additionneur complet pour S_i	77
6.18	Circuit additionneur complet pour R_i	77
6.19	Circuit additionneur complet comportant deux demi-additionneurs et une porte OU	78
6.20	Chaîne d'addition	78
6.21	Circuit additionneur complet montrant les signaux intermédiaires P_i et G_i	79
6.22	Circuit d'anticipateur de retenue pour $n = 4$	81
6.23	Circuit additionneur/ soustracteur 4 bits	82
6.24	Circuit additionneur/ soustracteur 4 bits avec débordement	84
6.25	Circuit du multiplexeur deux-vers-un	84
6.26	Symbole du multiplexeur deux-vers-un	85
6.27	Circuit du multiplexeur quatre-vers-un	85
6.28	Symbole du multiplexeur quatre-vers-un	85
6.29	Circuit du décodeur trois-vers-huit	86
6.30	Décodeur à sortie active basse	87
6.31	Fonction arbitraire réalisée au moyen d'un décodeur	88
6.32	Encodeur 3 bits	89
6.33	Diag-K pour x de l'encodeur à priorité	90
6.34	Diag-K pour y de l'encodeur à priorité	91
6.35	Encodeur 2 bits à priorité, en P de S	91
6.36	Encodeur 2 bits à priorité avec ré-utilisation d'un des termes	91
6.37	Comparateur de magnitude	92
6.38	Comparateur de magnitude 4 bits	93
6.39	Démultiplexeur un-vers-huit	94
6.40	Porte tampon à trois états	95
6.41	Multiplexeur quatre-vers-un trois états	96
6.42	Émetteur-récepteur de bus	96
7.1	Modèle de circuit séquentiel	99
7.2	Modèle de circuit séquentiel synchrone	99
7.3	Signal d'horloge	99



LISTE DES FIGURES

7.4	Schéma du loquet SR avec portes NOR	100
7.5	Schéma du loquet SR NOR mettant la boucle en évidence	101
7.6	Loquet SR en portes NAND	101
7.7	Loquet SR NAND avec signal de contrôle	102
7.8	Schéma du loquet D	103
7.9	Symbole du loquet D	103
7.10	Contacts et rebonds	104
7.11	Signaux d'horloge avec fronts de déclenchement	104
7.12	Bascule D maître-esclave	105
7.13	Bascule D à déclenchement sur front montant	106
7.14	Bascule au repos $clk = 0, D = 0$	106
7.15	Bascule au repos $clk = 0, D \rightarrow 1$	107
7.16	Bascule $reset\ clk \rightarrow 1, D = 0$	107
7.17	Bascule $clk = 1, D \rightarrow 1$	108
7.18	Bascule $clk = 0, D = 1$	108
7.19	Bascule $set\ clk \rightarrow 1, D = 1$	109
7.20	Chronogramme pour une bascule D	109
7.21	Chronogramme avec temps et délais	110
7.22	Symboles de bascules	110
7.23	Bascule JK	111
7.24	Chronogramme de la bascule JK	111
7.25	Bascule T	111
7.26	Bascule D avec reset asynchrone	113
8.1	Circuit séquentiel synchrone à analyser	115
8.2	Diagramme d'état	117
8.3	Exemple de fonctionnement	118
8.4	Exemple de circuit séquentiel avec des bascules JK	118
8.5	Diagramme d'état du circuit séquentiel avec bascules JK	119
8.6	Machine de Mealy	120
8.7	Machine de Moore	120
10.1	Diagramme d'état avant réduction	124
10.2	Diagramme d'état pour détecter la séquence 101	130
10.3	Diag-K pour Z_0^{n+1}	131
10.4	Diag-K pour Z_1^{n+1}	132
10.5	Diag-K pour S	132
10.6	Détecteur pour la séquence 101	133
10.7	Trace d'exécution avec succès	133
10.8	Trace d'exécution sans succès	133
10.9	Détecteur pour la séquence 101, bascules JK	135
10.10	Diagramme d'état avec état interdit	136
10.11	Diagramme d'état qui assure le retour en fonctionnement normal	136
10.12	Diagramme d'état pour assignation <i>one-hot</i>	137
11.1	Registre parallèle à quatre bits	140



LISTE DES FIGURES

11.2	Registre parallèle à quatre bits chargeable	141
11.3	Registre à décalage 4 bits	141
11.4	Registre à décalage universel	142
11.5	Compteur asynchrone	143
11.6	Diagramme d'état d'un compteur	144
11.7	Schéma logique du compteur à 3 bits	145
11.8	Schéma logique du compteur à 4 bits	146
11.9	Schéma logique du compteur haut/bas à 4 bits	147
11.10	Compteur en anneau à 4 bits	148
11.11	Compteur Johnson à 4 bits	148
11.12	Compteur Johnson à 2 bits et circuit de décodage pour signaux de synchronisation	149
11.13	Signaux en quadrature obtenus au moyen d'un compteur Johnson à 2 bits	150
11.14	Compteur à chargement parallèle	151
11.15	Trace d'exécution, de 0 à 15	151
11.16	Trace d'exécution, de 0 à 5 et chargement de 12	152
11.17	Compteur modulo-13	152
12.1	Schéma d'une mémoire	156
12.2	Bus de données, 8 bits	157
12.3	Mémoire RAM, chronogramme pour l'écriture	158
12.4	Mémoire RAM, chronogramme pour la lecture	158
12.5	Cellule mémoire RAM	158
12.6	Modèle d'une mémoire ROM	159
13.1	Matrice logique programmable	162
13.2	Logique à matrice programmable	163
13.3	Modèle de circuit séquentiel programmable	164
13.4	Modèle de circuit séquentiel programmable complexe	164
13.5	Cellule logique	165
14.1	Bascule JK maître-esclave à modéliser	175
14.2	Banc d'essai	187



Liste des tableaux

1.1	Valeur binaire du nombre 10101	21
1.2	Étapes de conversion de 37 en binaire	22
1.3	Représentation octale	23
1.4	Regroupement pour conversion en octal	23
1.5	Représentation hexadécimale	24
1.6	Regroupement pour conversion en hexadécimal	24
1.7	Évaluation de la valeur du nombre fractionnaire $(101,11)_2$	25
1.8	Étapes pour complément à deux	27
1.9	Nombre de valeurs à représenter entre -10 et $+10$	27
1.10	Attribution de codes aux nombres de 4 bits	30
1.11	Tableau de vérité pour l'additionneur binaire	31
1.12	Code Gray à quatre bits	34
3.1	Théorèmes de l'algèbre de Boole	42
3.2	Tableau de vérité de la fonction NON-ET	42
3.3	Tableau de vérité de la fonction NON-OU	42
3.4	Tableau de vérité de la fonction OU-exclusif	43
3.5	Fonction de trois variables	43
5.1	Minterms et maxterms pour trois variables	55
5.2	Fonction de trois variables	56
5.3	Tableau réduit	65
6.1	Tableaux de vérité des fonctions intermédiaires et de la sortie . .	69
6.2	Tableau de vérité pour l'additionneur binaire	74
6.3	Tableau de vérité pour un demi-additionneur	75
6.4	Addition de $(+50)_{10} + (+100)_{10} = (00110010)_2 + (01100100)_2$.	83
6.5	Addition de $(-50)_{10} + (-100)_{10} = (1100\ 1110)_2 + (1001\ 1100)_2$.	83
6.6	Tableau de vérité du multiplexeur quatre-vers-un	85
6.7	Tableau de vérité du décodeur trois-vers-huit	86
6.8	Tableau de vérité, décodeur 2 vers 4 avec sortie active basse . .	87
6.9	Tableau de vérité pour la fonction arbitraire	88
6.10	Tableau de vérité pour l'encodeur 3 bits	89
6.11	Tableau de vérité pour encodeur 2 bits à priorité	90

LISTE DES TABLEAUX

6.12 Tableau de vérité pour un multiplexeur quatre-vers-un trois états	95
7.1 Loquet SR NOR : tableau de fonctionnement	101
7.2 Loquet SR NAND : tableau de fonctionnement	102
7.3 Loquet SR avec signal de contrôle : tableau de fonctionnement	102
7.4 Loquet D : tableau de fonctionnement	103
7.5 Bascule D	112
7.6 Bascule JK	112
7.7 Bascule T	112
8.1 Tableau d'excitation pour l'exemple	116
8.2 Tableau d'excitation circuit séquentiel JK	119
10.1 Tableau d'état initial	123
10.2 Tableau d'état après une simplification	124
10.3 Tableau d'état simplifié	125
10.4 Tableau d'état (machine de Moore)	125
10.5 Tableau d'implication	126
10.6 Tableau d'implication, après étape 1	126
10.7 Tableau d'implication, après étape 3	127
10.8 Tableau d'état réduit (machine de Moore)	127
10.9 Possibilités d'assignation de codes d'états	128
10.10 Tableau d'assignation d'état	130
10.11 Tableau de transition d'états	130
10.12 Tableau d'excitation, bascule JK	134
10.13 Tableau d'excitation, bascule T	134
10.14 Tableau de transition d'états, avec bascules JK	134
10.15 Assignation <i>one-hot</i>	137
10.16 Tableau de transition d'états <i>one-hot</i>	138
11.1 Codes de sélection et opérations	141
11.2 Séquence du compteur	143
11.3 Tableau d'état du compteur	144
11.4 Séquence d'états du compteur Johnson	149
12.1 Signaux de contrôle d'une mémoire	157
14.1 Valeurs pour <code>std_logic</code>	182
14.2 Unités de temps	191



Liste des listages

1	Déclaration d'entité	170
2	Déclarations génériques	171
3	Déclaration d'entité 2	171
4	Déclaration d'architecture	172
5	Expressions	172
6	Assignations et commentaires	173
7	Priorité d'opérations et associativité	173
8	Assignations avec vecteurs de signaux	174
9	Énoncés concurrents	174
10	Énoncés concurrents équivalents	174
11	Vecteur de bits	175
12	Concaténation	175
13	Calcul de somme initial	176
14	Calcul de somme compact	176
15	Bascule JK maître-esclave	177
16	Bloc processus	179
17	Bascule D, front montant, mise à zéro asynchrone	179
18	Processus avec porte OU combinatoire	180
19	Délai inertiel	181
20	Délai de transport	181
21	Déclaration de librairies	182
22	Encapsulation	182
23	Utilisation d'un composant	183
24	Bascule maître-esclave structurale	184
25	Compteur basé sur la bascule	185
26	Multiplicateur 8 bits : entités	186
27	Multiplicateur 8 bits : composant adder	187
28	Multiplicateur 8 bits : composant FF	187
29	Multiplicateur 8 bits : déclarations	188
30	Multiplicateur 8 bits : descriptions	189
31	Entité banc d'essai	190
32	Banc d'essai : instanciation par composant	190
33	Composant lié	190
34	Instanciation directe	191
35	Énoncés liés au temps	192

LISTE DES LISTAGES

36	Énoncé <code>after</code>	192
37	Signal de mise à zéro	192
38	Signal d'horloge	193
39	Énoncé <code>wait</code>	193
40	Liste de signaux en attente d'évènement	193
41	Entité vide pour banc d'essai	193
42	Instanciation du modèle	194
43	Génération de signaux de test	194
44	Stimulus pour entrées	195
45	Premier exemple complet de banc d'essai	196
46	Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 1	197
47	Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 2	198
48	Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 3	199
49	Entité de niveau supérieur	200



Première partie

Circuits logiques
combinatoires

Chapitre 1

Systèmes de numération

1.1 Objectifs

- Comprendre le fonctionnement du système de numération binaire
- Pouvoir effectuer des conversions entre nombres en représentation binaire, octale, hexadécimale
- Comprendre le rôle des compléments et la représentation de nombres signés
- Comprendre la notation fractionnaire
- Se familiariser avec quelques codes courants
- Pouvoir effectuer des opérations arithmétiques sur des nombres binaires

1.2 Systèmes numériques

Les systèmes numériques sont omniprésents dans notre monde technologique. La grande force des systèmes numériques est leur capacité à représenter l'information sous toutes ses formes et à permettre la manipulation de cette information. Tout ensemble dont les éléments peuvent être dénombrés, comme un alphabet ou un ensemble fini de couleurs, se prête naturellement à une représentation numérique. Mais il est également possible de représenter des informations qui correspondent à des informations provenant d'ensembles continus, comme par exemple des informations sonores, en procédant à une numérisation par échantillonnage et codage.

Une bonne façon de se familiariser avec la représentation numérique de l'information est d'étudier le système de numération binaire. Dans un chapitre suivant, nous étudierons les principes fondamentaux de la logique binaire. C'est sur ces deux bases que nous pourrons établir notre exploration des circuits logiques.

1.3 Nombres binaires

Les nombres binaires sont essentiellement construits de la même façon que les nombres décimaux qui nous sont plus familiers. La différence fondamentale tient au fait qu'il n'est possible d'utiliser que deux symboles (chiffres), 0 et 1, plutôt que les dix chiffres de 0 à 9. Les chiffres sont nommés bits (contraction de **b**inary **i**nary **d**ig **it**).

Par exemple, le nombre décimal que nous écrivons 2843 correspond à $2 \times 1000 + 8 \times 100 + 4 \times 10 + 3 \times 1$. Il s'agit d'un système positionnel, dans lequel la valeur attribuée à un chiffre est définie par sa position et par la valeur de la **base** du système de numération. Ainsi, pour ce nombre décimal, la base vaut 10 et on a $2 \times 10^3 + 8 \times 10^2 + 4 \times 10^1 + 3 \times 10^0$. La position la plus à gauche est celle dont la valeur est la plus grande. C'est le **chiffre le plus significatif**; la position de droite correspond au **chiffre le moins significatif**. On peut imaginer une virgule après le chiffre le moins significatif, pour délimiter la partie entière du nombre. D'autres chiffres, placés à droite de cette virgule correspondraient à la partie fractionnaire. Nous y reviendrons.

Les mêmes règles positionnelles permettent d'attribuer une valeur à un nombre binaire, en tenant compte du fait que la base vaut cette fois-ci 2. Par exemple, la valeur attribuée au nombre binaire 10101 est

$$1 \times 2^4 + 0 \times 2^3 + 1 \times 2^2 + 0 \times 2^1 + 1 \times 2^0 = 16 + 4 + 1 = 21$$

comme on peut voir dans le tableau ??.

TABLE 1.1 – Valeur binaire du nombre 10101

Position	4	3	2	1	0
Valeur	2^4	2^3	2^2	2^1	2^0
Valeur déc.	16	8	4	2	1
Bit	1	0	1	0	1

Nous avons ici le **bit le plus significatif** à gauche et le **bit le moins significatif** à droite. Chaque chiffre vaut deux fois plus que le chiffre immédiatement placé à sa droite.

1.4 Conversion binaire \leftrightarrow décimal

Convertir un nombre entier binaire en nombre décimal se fait naturellement, en s'appuyant sur les valeurs associées à la notation positionnelle. La conversion en sens inverse, de décimal à binaire, est un peu moins évidente. La méthode consiste à faire une division entière du nombre (et des quotients successifs) par 2 et à noter les restes obtenus. Le premier reste correspond au bit le moins significatif, et le dernier, au bit le plus significatif.

Par exemple, les opérations pour convertir 37 en binaire sont résumées dans le tableau ??.



TABLE 1.2 – Étapes de conversion de 37 en binaire

Quotient entier	Reste	Coefficient
37/2	18	$a_0 = 1$
18/2	9	$a_1 = 0$
9/2	4	$a_2 = 1$
4/2	2	$a_3 = 0$
2/2	1	$a_4 = 0$
1/2	0	$a_5 = 1$

On obtient ainsi 100101.

1.5 Notation

Puisque les notations de nombres binaires, octaux, hexadécimaux ou décimaux font appel à des chiffres qui sont tous tirés du même ensemble, il y a un risque d'ambiguïté si on ne connaît pas la base utilisée. Par exemple 11 peut soit s'interpréter comme onze (si on suppose la base 10) ou comme trois (si on suppose la base 2). À moins que le contexte ne soit absolument clair, il vaut mieux être explicite pour éviter de telles ambiguïtés. C'est pourquoi on dénote souvent explicitement la base; par exemple, $(11)_2$ pour le nombre trois en binaire qui pourra être distingué de $(11)_{10}$, le nombre onze en décimal.

1.6 Représentations compactes de nombres binaires

En comparant un nombre décimal et sa représentation binaire, comme par exemple ici 37 et 100101, on voit bien que la représentation binaire est nettement plus encombrante. On utilise souvent des notations plus compactes mais qui conservent un lien direct avec la représentation binaire : la représentation **octale** et la représentation **hexadécimale**.

1. Représentation octale

La représentation octale consiste à utiliser la base 8, avec les chiffres $0, 1, \dots, 7$. On voit la correspondance entre les nombres en binaire et les chiffres de la représentation octale dans le tableau ??.

Pour convertir un nombre binaire en nombre octal, il suffit de regrouper les bits par groupes de trois bits, en partant de la droite (bit le moins significatif), et de remplacer chaque groupe par le chiffre en base 8 correspondant.

Par exemple, pour $(101001110001)_2$, on aura le découpage du tableau ??.

On obtient le nombre octal $(12361)_8$.



1.7. NOMBRES BINAIRES FRACTIONNAIRES

TABLE 1.3 – Représentation octale

Binaire	Octal
000	0
001	1
010	2
011	3
100	4
101	5
110	6
111	7

TABLE 1.4 – Regroupement pour conversion en octal

Binaire	1	010	011	110	001
Octal	1	2	3	6	1

2. Représentation hexadécimale

La représentation hexadécimale consiste à utiliser la base 16, avec les chiffres 0, 1, ..., 9, auxquels on ajoute les lettres A, B, C, D, E et F pour représenter les valeurs de dix à quinze respectivement¹. On voit la correspondance entre les nombres en binaire et les chiffres de la représentation hexadécimale dans le tableau ??.

Pour convertir un nombre binaire en nombre hexadécimal, il suffit de regrouper les bits par groupes de quatre bits, en partant de la droite (bit le moins significatif), et de remplacer chaque groupe par le chiffre en base 16 correspondant.

Par exemple, pour $(1010011110001)_2$, on aura le découpage du tableau ??.

On obtient le nombre hexadécimal $(14F1)_{16}$.

3. Conversion en sens inverse

La conversion de octal (respectivement, hexadécimal) à binaire se fait simplement en remplaçant chaque chiffre octal (resp., hexadécimal) par le groupe de trois (resp., quatre) bits correspondant, en partant du moins significatif.

1.7 Nombres binaires fractionnaires

Il est aussi possible de représenter des nombres fractionnaires en base 2. En gardant à l'esprit que la position d'un bit détermine sa valeur, il suffit d'étendre le principe déjà établi aux bits qui seront placés après la virgule qui sépare la

1. Pour simplifier, dans le contexte, on appellera ici ces cinq lettres des *chiffres* de la notation hexadécimale.



1.7. NOMBRES BINAIRES FRACTIONNAIRES

TABLE 1.5 – Représentation hexadécimale

Binaire	Hexadécimal
0000	0
0001	1
0010	2
0011	3
0100	4
0101	5
0110	6
0111	7
1000	8
1001	9
1010	A
1011	B
1100	C
1101	D
1110	E
1111	F

TABLE 1.6 – Regroupement pour conversion en hexadécimal

Binaire	1	0100	1111	0001
Hexa	1	4	F	1



1.8. OPÉRATIONS ARITHMÉTIQUES BINAIRES

partie entière de la partie fractionnaire. Les indices des positions à droite de la virgule seront négatifs.

Le tableau ?? donne en exemple le détail de l'évaluation de la valeur du nombre fractionnaire $(101,11)_2$. On obtient comme valeur $1 \times 4 + 0 \times 2 + 1 \times 1 + 1 \times 1/2 + 1 \times 1/4 = 5,75$.

TABLE 1.7 – Évaluation de la valeur du nombre fractionnaire $(101,11)_2$

Position	2	1	0	-1	-2
Valeur	2^2	2^1	2^0	2^{-1}	2^{-2}
Valeur déc.	4	2	1	$1/2$	$1/4$
Bit	1	0	1	1	1

1.8 Opérations arithmétiques binaires

Il est possible de transposer les opérations arithmétiques habituelles pour effectuer différentes opérations arithmétiques : addition, soustraction, multiplication, division, avec des nombres binaires. Nous verrons plus loin comment ces opérations s'exécutent lorsque nous aurons établi les formes d'encodages binaires qui seront utilisés pour les nombres, notamment la représentation des nombres signés.

1. Multiplication et division par deux

Pour multiplier un nombre binaire non signé par deux, il suffit de décaler tous ses bits d'une position vers la gauche. Si le nombre est entier, on devra insérer un zéro à la position zéro. Si le nombre est fractionnaire, le bit le plus significatif de la partie fractionnaire se retrouvera à la position zéro.

$$(10011)_2 \times 2 = (100110)_2$$

$$(100,11)_2 \times 2 = (1001,1)_2$$

Pour diviser un nombre binaire par deux, il suffit de décaler tous ses bits d'une position vers la droite. Une division fractionnaire produira possiblement un nombre fractionnaire, comme dans l'exemple suivant.

(a) Division fractionnaire

$$(10011)_2 \div 2 = (1001,1)_2$$

(b) Division entière

Pour une division entière (sans fraction), on éliminera le bit qui aurait été placé après la virgule.



$$(10011)_2 \div 2 = (1001)_2$$

Il est évident de généraliser ces opérations pour les multiplications ou divisions par des puissances de 2 : par 4, 8, 16, etc.

1.9 Compléments de nombres

Les compléments de nombres jouent un rôle dans la simplification de certaines opérations mathématiques et logiques. Dans un système de numération de base b , on considère deux types de compléments : le complément à b et le complément à $b - 1$. Pour la base 10, nous aurons donc le complément à dix et le complément à neuf. Pour les nombres binaires (base 2), nous aurons le complément à deux et le complément à un. Pour évaluer les compléments d'un nombre, on doit tenir compte du nombre de chiffres que comporte ce nombre.

1. Complément à neuf et complément à un

Soit un nombre entier N en base b constitué de n chiffres. Le complément à $b - 1$ de N est $(b^n - 1) - N$.

Par exemple, en base $b = 10$, le complément à neuf pour le nombre décimal $N = 4576$ formé de $n = 4$ chiffres sera $(b^n - 1) - N = (10^4 - 1) - 4576 = 5424$.

En base $b = 2$, le complément à un pour le nombre binaire $N = (10011)_2 = (19)_{10}$ formé de $n = 5$ bits sera $(b^n - 1) - N = (2^5 - 1) - 19 = 12$ ce qui donne en binaire : $(12)_{10} = (1100)_2$.

On peut vérifier qu'il est très facile, en binaire, de déterminer le complément à un, sans effectuer de calculs, en inversant simplement chacun des bits de la représentation binaire du nombre à complémer. Ainsi, avec notre exemple, on trouve :

10011

01100

Remarquons ici un zéro non significatif comme premier bit à gauche.

2. Complément à dix et complément à deux

Le complément à b de l'entier N s'évalue comme $(b^n) - N$. Cela correspond à ajouter 1 au complément à $b - 1$.

Ainsi, pour notre exemple précédent en base $b = 10$, le complément à dix pour le nombre décimal $N = 4576$ formé de $n = 4$ chiffres sera $(b^n) - N = (10^4) - 4576 = 5425$.

Pour notre autre exemple, en base $b = 2$, le complément à deux pour le nombre binaire $N = (10011)_2 = (19)_{10}$ formé de $n = 5$ bits sera $(b^n) - N = (2^5) - 19 = 13$ ce qui donne en binaire : $(13)_{10} = (1101)_2$.

L'évaluation directe à la main, sans calculs, du complément à deux est également possible en suivant la démarche suivante :



- (a) On parcourt le nombre binaire initial à partir (à droite) du bit le moins significatif, en retranscrivant les bits rencontrés jusqu'à atteindre un premier bit 1, que l'on retranscrit également.
- (b) On continue la retranscription vers la gauche, en inversant cette fois les bits subséquents.

Par exemple, pour $(10110)_2$, on aura la démarche détaillée dans le tableau ???. Les étapes sont numérotées selon la position considérée, à partir de la droite.

TABLE 1.8 – Étapes pour complément à deux

Nombre	1	0	1	1	0	
Étape 0					0	Retranscrit
Étape 1				1	0	Retranscrit
Étape 2			0	1	0	Inversé
Étape 3		1	0	1	0	Inversé
Étape 4	0	1	0	1	0	Inversé

Pour une évaluation par un circuit, on commencera par déterminer le complément à un par inversion et on lui additionnera 1 pour obtenir le complément à deux.

1.10 Nombres signés et codage

Représenter des nombres ≥ 0 en binaire est donc relativement naturel. Dans l'optique où on voudra stocker ces nombres dans une mémoire binaire numérique, il n'y a qu'à prévoir une taille suffisante (en nombre de bits) pour pouvoir accommoder des nombres assez grands pour l'application considérée. Avec n bits, il est possible de représenter des entiers de 0 à $2^n - 1$ avec cette représentation « naturelle ».

Mais on peut se demander comment représenter des nombres négatifs, c'est-à-dire < 0 . Une première observation est le fait que si on considère des nombres positifs et négatifs, on double en quelque sorte la quantité de valeurs à représenter. Par exemple, il y a 21 nombres à représenter si on veut pouvoir utiliser les valeurs comprises entre -10 et $+10$, comme on peut le voir dans le tableau ??.

 TABLE 1.9 – Nombre de valeurs à représenter entre -10 et $+10$

Gamme	N. de valeurs
de -10 à -1	10
0	1
de 1 à 10	10
Total	21



1.10. NOMBRES SIGNÉS ET CODAGE

Nous devons donc nous assurer d'avoir autant de combinaisons de bits qu'il sera nécessaire. La deuxième observation est qu'il faudra un moyen de distinguer les nombres positifs des nombres négatifs. Si on veut que cette distinction puisse se faire non seulement sur papier, mais surtout lorsque les nombres seront stockés et manipulés dans un système électronique, il faut définir un format binaire « tout compris » qui permette de le faire.

Nous devons donc établir un **code**, c'est-à-dire une **convention** qui permettra de donner un sens à un groupe de bits. Le choix de la convention devrait être guidé par les usages qui seront ultimement faits des nombres qui seront représentés.

En fait, lorsque nous avons convenu (implicitelement) de représenter des nombres entiers en utilisant directement la conversion en base 2 des nombres décimaux, nous avons établi un code de représentation qui, bien que naturel, n'en est pas moins une convention. Ici, nous devrons formuler plus explicitement la convention qui sera utilisée pour représenter les entiers signés.

Une convention de représentation peut être établie totalement arbitrairement, mais elle sera sans doute plus utile si elle peut contribuer à faciliter des opérations courantes réalisées avec les éléments à représenter. Puisqu'il est question ici de nombres entiers signés, l'opération à considérer en priorité est l'addition. Nous devrions aussi considérer les trois points suivants dans notre choix de convention pour attribuer des codes binaires aux valeurs. (Pour illustrer notre réflexion, nous allons considérer des nombres pouvant être représentés par des codes binaires de 4 bits, ce qui permet en théorie de représenter un total de 16 valeurs.)

1. Puisqu'il faudra partager notre ensemble de codes binaires en deux, il serait logique de placer la représentation pour zéro au centre de ce découpage.
2. Les codes binaires utilisés pour un nombre et pour son inverse additif devraient être disposés symétriquement autour du code utilisé pour représenter le zéro. Il est naturel de représenter la valeur zéro avec le code 0000.
3. L'ordre des codes devrait correspondre à l'ordre des nombres. On sait bien comment ordonner les nombres entiers, en passant des nombres négatifs aux nombres positifs.

Quel ordre serait approprié pour les représentations (codes binaires) ? L'ordre naturel, du moins pour les nombres entiers positifs, serait de passer de 0000 à 0001 à 0010, etc. Il faudra cependant limiter le nombre de valeurs positives, car il faut réservé des codes pour les valeurs négatives, et nous avons déjà utilisé un code pour le zéro. Quel code binaire devrait-on placer juste avant le zéro, pour représenter -1 ? Si on dispose l'ensemble des codes binaires entre 0000 et 1111 selon un cycle, comme illustré sur la figure ??, alors le code approprié pour -1 sera 1111. Et le code pour -2 sera 1110. Un avantage de cette disposition est que, en ajoutant 1 pour passer de -2 à -1, on parcourt le cycle dans le même sens qu'en ajoutant 1 pour passer de 1 à 2.



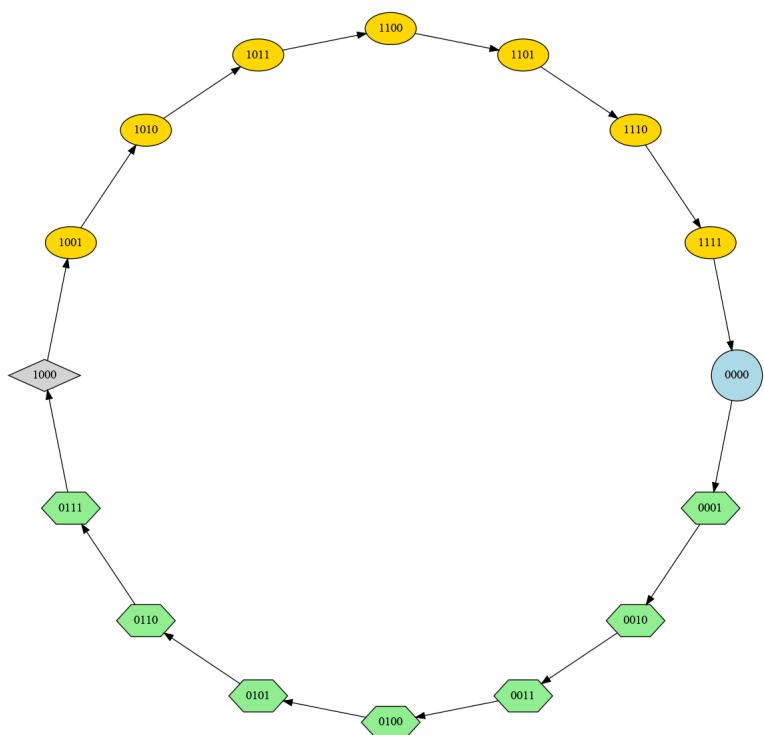


FIGURE 1.1 – Relations entre les codes dans l'assignation en complément à deux

1.10. NOMBRES SIGNÉS ET CODAGE

En suivant cette logique, on pourra, comme indiqué sur la figure, assigner les codes dans les boîtes en ellipses, en jaune, à des valeurs positives et les codes dans les boîtes en hexagones, en vert, à des valeurs négatives. Si on assigne autant de valeurs positives que de valeurs négatives, un seul code binaire ne sera pas utilisable, le code 1000, dans la boîte en losange. Tout mouvement selon le sens des flèches (horaire) sur l'illustration correspond à une addition ; tout mouvement en sens inverse correspond à une soustraction. Les nombres binaires seront ainsi symétriques par rapport à notre zéro.

Nous obtenons ainsi l'assignation du tableau ??.

TABLE 1.10 – Assignation de codes aux nombres de 4 bits

Code	Nombre
1001	-7
1010	-6
1011	-5
1100	-4
1101	-3
1110	-2
1111	-1
0000	0
0001	1
0010	2
0011	3
0100	4
0101	5
0110	6
0111	7
1000	aucun

Voici quelques observations importantes sur cette représentation.

1. Tous les codes des nombres négatifs ont le premier bit à gauche (qui serait le bit le plus significatif) à la valeur 1, alors que les autres codes ont la valeur 0. Ce bit peut ainsi servir d'indicateur de signe, avec la convention habituelle qu'on ne met pas de signe au zéro. On parlera ainsi de **bit de signe** pour dénoter ce bit, qui ne contribue pas à la grandeur (en valeur absolue) du nombre.
2. L'inverse additif d'un nombre n , c'est-à-dire $-n$, est représenté par le **complément à deux** du nombre. Ceci signifie que pour trouver l'inverse additif d'un nombre, il suffit de calculer son complément à deux. Le complément à deux du complément à deux nous redonnera le nombre initial, conformément à la double négation $--n = n$.

Il existe d'autres conventions pour la représentation de nombres signés, comme la représentation signe+magnitude, mais la représentation en complément à deux est de loin la plus utilisée.



1.11 Opérations arithmétiques binaires

1. Addition de nombres non signés

En transposant les opérations classiques pour effectuer à la main des additions ou des soustractions, il est possible d'effectuer des calculs avec des nombres binaires. Additionner des nombres entiers non signés ne pose pas de difficultés particulières.

On suppose deux nombres entiers binaires non signés A et B représentés en utilisant le même nombre de bits (si un nombre est plus petit, on ajoutera des 0 non significatifs à gauche pour compléter la représentation). Lorsqu'on effectue l'opération bit par bit, en partant de la position la moins significative, on peut utiliser la table d'addition suivante. À la position i , on a trois entrées à prendre en considération : A_i et B_i , les bits des nombres à additionner, et R_{i-1} , la retenue provenant de la position $i-1$. En sortie, on a la somme S_i et la retenue R_i . On obtient le tableau de vérité suivant (??).

TABLE 1.11 – Tableau de vérité pour l'additionneur binaire

A_i	B_i	R_{i-1}	R_i	S_i
0	0	0	0	0
0	0	1	0	1
0	1	0	0	1
0	1	1	1	0
1	0	0	0	1
1	0	1	1	0
1	1	0	1	0
1	1	1	1	1

Exemple :

A : 101110001 B : 001111001 S : 111101010 R : 001110001

S'il y a une retenue non nulle à la suite de l'addition à la position la plus significative, il y a un **débordement**, car le résultat est trop grand pour être représenté avec le nombre de bits initial.

2. Addition de nombres signés

L'addition de nombres signés codés avec la représentation en complément à deux est nettement avantageuse. Il suffit d'additionner les deux nombres comme s'il s'agissait de nombres non signés, en incluant les bits de signe dans le calcul. La retenue qui émane de la position la plus significative ne doit pas être prise en compte.

Exemple 1 :

Additionnons $A = -2$ et $B = 4$, représentés respectivement $(1110)_2$ et $(0100)_2$.

A : 1110 B : 0100 S : 0010 R : 1100

qui nous donne bien le résultat escompté : $S = (0010)_2 = (2)_{10}$.



1.11. OPÉRATIONS ARITHMÉTIQUES BINAIRES

Exemple 2 :

Additionnons $A = 3$ et $B = -5$, représentés respectivement $(0011)_2$ et $(1011)_2$.

$A : 0011$ $B : 1011$ $S : 1110$ $R : 0011$

qui nous donne bien le résultat escompté : $S = (1110)_2 = (-2)_{10}$.

On peut vérifier facilement qu'additionner un nombre avec son complément à deux donne toujours zéro, ce qui revient à faire $-n + n = 0$.

Comme avec l'addition de nombres entiers non signés, il faudra se préoccuper des débordements qui peuvent survenir parce que la capacité de représentation est limitée par la taille (en nombre de bits) des codes binaires utilisés.

3. Soustraction de nombres signés

La soustraction s'effectue en faisant $A - B = A + (-B)$, comme suit :

- On détermine le complément à deux du nombre à soustraire (ici, B).
- On additionne ce complément à deux au nombre duquel on soustrait (ici, A). La retenue qui émane de la position la plus significative ne doit pas être prise en compte.

Le résultat s'interprétera comme un nombre signé en complément à deux.

4. Extension de signe

Dans la représentation des nombres signés en complément à deux, le bit de signe (bit le plus à gauche) est une indication directe du signe d'un nombre. Si on change la taille des nombres, c'est-à-dire, le nombre de bits utilisés au total pour la représentation, il faut une opération spécifique pour préserver l'encodage en complément à deux.

Considérons par exemple le nombre 5, représenté d'abord sur quatre bits et ensuite sur huit bits. On a pour 5

0101

ou encore

00000101

Quand on compare ces deux représentations, on observe :

- qu'elles se terminent de la même façon, avec les trois bits 101 qui représentent la grandeur du nombre ;
- que le bit le plus à gauche est 0 dans les deux cas (même signe) ;
- que dans la représentation sur huit bits, il y a des bits 0 entre le bit de signe et les trois derniers bits.

Considérons maintenant un nombre négatif, le nombre -5, représenté d'abord sur quatre bits et ensuite sur huit bits. Le complément à deux de $5 = (0101)_2$ est



1011

alors que le complément à deux de 5 = (00000101)₂ est

11111011

Quand on compare ces deux représentations, on observe :

- qu'elles se terminent de la même façon, avec les trois bits 011 ;
- que le bit le plus à gauche est 1 dans les deux cas (même signe) ;
- que dans la représentation sur huit bits, il y a des bits 1 entre le bit de signe et les trois derniers bits.

Ces constatations nous amènent à conclure que lorsqu'on augmente la taille de représentation d'un nombre signé, il faut faire une **extension de signe** pour intercaler les bonnes valeurs binaires entre le bit de signe et les bits qui représentent la grandeur du nombre. Pour un nombre positif, on doit intercaler des bits 0, alors que pour un nombre négatif, on intercale des bits 1. On peut donc énoncer la règle comme *on doit intercaler des bits dont la valeur est la même que le bit de signe*.

Si, à l'inverse, on réduit la taille des nombres signés, on n'aura qu'à supprimer des bits, tous égaux au bit de signe, entre le bit de signe et ceux qui représentent la grandeur du nombre. Si les bits à supprimer ne sont pas tous égaux au bit de signe, c'est une indication que la réduction de taille n'est pas possible : la nouvelle taille est insuffisante pour représenter les nombres correctement.

1.12 Codes binaires

Il n'y a pas que des nombres que l'on voudra représenter en binaire. Il est maintenant le temps de définir ce qu'on appelle un **code binaire**, car cette notion est au centre de tous les encodages que nous aurons à utiliser.

Un code binaire sur n bits est typiquement une association entre, d'une part, les éléments d'un ensemble que l'on cherche à représenter et d'autre part, les différents groupes ou patrons possibles avec n bits. On appelle parfois ces patrons des mots du code (ou par abus de langage, des codes). Comme il y a 2^n patrons de bits différents, il est possible d'associer jusqu'à ce nombre d'éléments.

Une règle, souvent implicite mais essentielle, stipule qu'**on ne devrait associer qu'un seul élément à un patron de bits donné**. Sinon, l'interprétation du code (le décodage) devient ambiguë. Selon l'application, il n'est pas toujours nécessaire d'associer tous les patrons de bits à des éléments. Par exemple, si on veut représenter les chiffres décimaux, il est nécessaire de disposer d'au moins 10 patrons de bits, ce qui est possible avec $n = 4$. Puisque $2^4 = 16$, il y aura $16 - 10 = 6$ patrons de bits inutilisés.

La règle spécifique d'association peut être établie arbitrairement, mais elle est souvent conçue en vue de respecter certaines propriétés liées aux éléments



à représenter ou à la configuration du code lui-même. C'est ce qu'on a fait, par exemple, pour définir la convention d'encodage des entiers par complément à deux.

1. Code Gray

Lorsqu'on utilise un code binaire pour représenter des valeurs associées à des phénomènes physiques, il peut être opportun d'utiliser un encodage dans lequel le nombre de changements de bits est minimal lorsqu'on passe d'un patron de bits au suivant dans la séquence des codes. Par exemple, si on cherche à encoder des positions d'un interrupteur rotatif (comme pour encoder des angles), il est préférable que lorsqu'on passe d'une position à la suivante en tournant le commutateur, un seul bit ne change dans la sortie. Ainsi, une erreur sur un bit n'introduit pas un gros changement dans l'interprétation de la valeur encodée. Un code Gray permet d'atteindre cet objectif.

Avec le code Gray du tableau ??, on peut voir par exemple que la transition entre les codes pour 7 et 8 n'entraîne qu'un changement sur un bit, de 0110 à 1100. Avec un encodage classique basé sur les entiers binaires, on aurait observé pour ce cas une transition entre 0111 et 1000, qui comporte quatre changements de valeurs de bits.

TABLE 1.12 – Code Gray à quatre bits

Code Gray	Valeur
0000	0
0001	1
0011	2
0010	3
0110	4
0111	5
0101	6
0100	7
1100	8
1101	9
1111	10
1110	11
1010	12
1011	13
1001	14
1000	15

2. Codes alphanumériques et autres

Vous rencontrerez sans doute plusieurs autres encodages courants, par exemple pour encoder des caractères (code ASCII, codes UTF) ou pour encoder uniquement des chiffres décimaux (code BCD). Une fois qu'on a bien compris la règle d'encodage, il n'y a généralement pas de difficultés à les utiliser.



1.12. CODES BINAIRES

Certains codes sont construits de manière à permettre d'identifier et même, dans certains cas, de corriger des erreurs dans le stockage ou la transmission des données encodées. Ces codes sont construits en fonction de règles d'encodage, qui, lorsqu'elles ne sont pas respectées, permettent de constater la présence d'erreurs.



Chapitre 2

Logique binaire, fonctions logiques et algèbre de Boole

2.1 Objectifs

- Situer les opérations de la logique binaire dans leur contexte algébrique
- Se familiariser avec les postulats de l'algèbre de Boole, et les principaux théorèmes
- Exprimer une fonction logique par un tableau de vérité
- Formuler une expression logique à partir d'un tableau de vérité
- Exprimer une fonction logique en *somme de produits*, ou en *produit de sommes*, et convertir d'une forme à l'autre

2.2 Logique binaire

La logique binaire associe une valeur de vérité à des variables, selon une convention préétablie. Ces valeurs de vérité sont binaires, à savoir **vrai** ou **faux**. Pour représenter ces valeurs de vérité, on peut utiliser un encodage binaire, par exemple :

Valeur de vérité	Valeur binaire
Vrai	1
Faux	0

1. Variable binaire

Une variable binaire, dénotée par une lettre, permet de désigner une valeur binaire pouvant assumer une des deux valeurs possibles, 0 ou 1. La variable est typiquement associée à une proposition, à l'état d'un élément ou à toute autre condition pouvant admettre deux états distincts. En assignant une valeur binaire à la variable, on définit une valeur de vérité associée à cette variable, et ainsi à la condition qu'elle représente. Par

2.2. LOGIQUE BINAIRE

exemple, soit S une variable binaire qui représente la proposition « le soleil est visible ». Alors, $S = 0$ peut s'interpréter comme « le soleil est visible est faux » ou « le soleil n'est pas visible ».

2. Opérations logiques

Trois opérations logiques de base permettent d'agir sur des variables binaires, de les combiner et de formuler des expressions logiques à partir d'elles.

- (a) ET : cette opération est représentée (comme la multiplication) par un point central ou par l'absence de signe d'opérateur entre les arguments. Par exemple, $x \cdot y$ ou xy . La valeur de l'expression est 1 si et seulement si toutes les variables ont la valeur 1. Sinon, la valeur est 0.
- (b) OU : cette opération est représentée (comme l'addition) par un signe $+$. Par exemple, $x + y$. La valeur de l'expression est 1 si au moins une des variables a la valeur 1. Si aucune des variables ne vaut 1, la valeur de l'expression est 0.
- (c) NON : cette opération est représentée par un prime, par exemple x' , ou par une barre au-dessus de la variable, \bar{x} . L'opération NON renverse la valeur binaire de son argument : si $x = 0$ alors $x' = 1$; si $x = 1$ alors $x' = 0$. Cette opération de négation, est aussi appelée complément, car complémenter une valeur binaire revient à faire basculer sa valeur.

3. Expression logique

Une expression logique combine des variables logiques et des opérations et peut donc assumer une valeur binaire logique. Cette valeur logique peut être assignée à une autre variable, en créant ainsi une équation logique. Par exemple, $z = x \cdot y$ signifie que z assume la valeur de l'expression $x \cdot y$. À partir des valeurs logiques des variables (entrées) x et y , on peut donc déterminer la valeur logique de la sortie z .

4. Tableaux de vérité

On peut décrire la valeur logique d'une variable de sortie en fonction des valeurs possibles des variables d'entrée au moyen d'un tableau de vérité. Dans un tel tableau, il y a une ligne pour chaque combinaison possible des valeurs d'entrée et, sur chaque ligne, on indique la valeur de sortie correspondante. C'est en quelque sorte une description en extension de la valeur de l'expression de sortie.

Voici par exemple les tableaux de vérité pour les opérations de base.

Opération ET :

x	y	$x \cdot y$
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1



2.3. FORMALISME MATHÉMATIQUE

Opération OU :

x	y	$x + y$
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

Opération complément :

x	x'
0	1
1	0

2.3 Formalisme mathématique

Un formalisme mathématique, élaboré bien avant l'avènement des circuits électroniques numériques, permet de formuler, analyser et simplifier les expressions de la logique binaire. Il s'agit de l'algèbre de Boole.

1. Définitions

Une algèbre est un système mathématique, défini pour un ensemble d'éléments auxquels sont associés un ensemble d'opérateurs et qui respecte un jeu d'axiomes ou postulats. Une algèbre nécessite donc :

- Un ensemble S d'éléments
- Des opérateurs : \cdot , $*$, $+$
- L'application des opérateurs aux différents éléments doit respecter un certain nombre de propriétés appelées postulats, comme :
 - Fermeture
 - Associativité
 - Commutativité
 - Existence d'élément identité
 - Existence d'élément inverse
 - Distributivité

Selon le choix des postulats, on arrive à définir différents types de systèmes algébriques. Par exemple, les nombres réels qui nous sont familiers constituent un système algébrique d'un type appelé **corps**.

2.4 Algèbre de Boole

Une algèbre de Boole est un type de système algébrique défini sur un ensemble B , muni de deux opérateurs dénotés $+$ et \cdot , et qui respecte les postulats suivants¹ (postulats de Huntington) :

1. Certains postulats viennent en paires; nous les distinguons ici au moyen d'étiquettes ♠ ou ♥.



2.5. ALGÈBRE DE BOOLE À DEUX VALEURS

1. Fermeture : tout résultat d'une opération sur un élément de l'ensemble donne un élément de l'ensemble.
 - (a) ♠ Fermeture par rapport à $+$.
 - (b) ♦ Fermeture par rapport à \cdot .
2. Éléments identité
 - (a) ♠ Élément identité de $+$, noté 0 : on a $x + 0 = 0 + x = x$.
 - (b) ♦ Élément identité de \cdot , noté 1 : on a $x \cdot 1 = 1 \cdot x = x$.
3. Commutativité
 - (a) ♠ Commutativité par rapport à $+$: on a $x + y = y + x$.
 - (b) ♦ Commutativité par rapport à \cdot : on a $x \cdot y = y \cdot x$.
4. Distributivité
 - (a) ♠ \cdot est distributif sur $+$: on a $x \cdot (y + z) = (x \cdot y) + (x \cdot z)$.
 - (b) ♦ $+$ est distributif sur \cdot : on a $x + (y \cdot z) = (x + y) \cdot (x + z)$.
5. Pour chaque élément $x \in B$, il existe un élément $x' \in B$ (appelé complément de x) tel que
 - (a) ♠ $x + x' = 1$.
 - (b) ♦ $x \cdot x' = 0$.
6. Il existe au moins deux éléments $x, y \in B$ tels que $x \neq y$.

Observons des différences entre une algèbre de Boole et le corps des réels :

1. Il n'y a pas de loi d'associativité dans les postulats. On peut en démontrer une, cependant.
2. L'opération $+$ est distributive sur \cdot .
3. Il n'y a pas d'inverse multiplicatif ni d'inverse additif, on ne peut donc pas faire de soustraction ou de division.
4. Il y a un concept de complément.
5. L'ensemble d'éléments est différent. Nous utiliserons pour notre part l'ensemble $B : \{0, 1\}$ pour notre algèbre de Boole.

2.5 Algèbre de Boole à deux valeurs

L'ensemble de définition : $B : \{0, 1\}$.

Opérateur \cdot

x	y	$x \cdot y$
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1



2.6. VÉRIFICATION DES POSTULATS

Opérateur +

x	y	$x + y$
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

Règle de complémentation

x	x'
0	1
1	0

2.6 Vérification des postulats

1. La fermeture est évidente (en regardant les tableaux des opérations).
2. En observant les tableaux de vérité, on constate que
 - (a) $0 + 0 = 0$, $0 + 1 = 1 + 0 = 1$
 - (b) $1 \cdot 1 = 1$, $0 \cdot 1 = 1 \cdot 0 = 0$ce qui définit les deux éléments identité : 0 pour + et 1 pour \cdot .
3. La commutativité des lois est évidente : les tableaux sont symétriques.
4. Les lois de distributivité se démontrent aisément en établissant des tableaux de vérité pour les différentes valeurs de x , y et z .
5. Par le tableau de complément, on vérifie que
 - (a) $x + x' = 1$, car $0 + 0' = 0 + 1 = 1$ et $1 + 1' = 1 + 0 = 1$
 - (b) $x \cdot x' = 0$ car $0 \cdot 0' = 0 \cdot 1 = 0$ et $1 \cdot 1' = 1 \cdot 0 = 0$.
6. Le postulat 6 est vérifié car il y a deux éléments distincts : 0 et 1.



Chapitre 3

Théorèmes et propriétés

3.1 Objectifs

- Bien saisir les relations de dualité entre les opérations
- Connaître les principaux théorèmes de l'algèbre de Boole et les appliquer correctement
- Appliquer les théorèmes de DeMorgan
- Passer d'une version d'un théorème à sa version duale
- Connaître les autres fonctions logiques importantes
- Construire un tableau de vérité

3.2 Dualité

Les postulats ont été formulés en paires, identifiés par ♠ et ♣. En inter-changeant les opérateurs et les éléments identité, on transforme un postulat de forme ♠ en un postulat de forme ♣. C'est le principe de **dualité**. Ainsi, n'importe quelle expression algébrique demeurera valide si les opérateurs et les valeurs d'éléments identité sont interchangés.

Puisque notre algèbre ne comporte que deux éléments, les deux éléments identité sont en fait les deux seuls éléments, 0 et 1. On obtient donc le dual d'une expression en changeant les 0 pour des 1, les 1 pour des 0 et les ET pour des OU, les OU pour des ET.

3.3 Théorèmes de base

Le tableau ?? résume les postulats et théorèmes de base de notre algèbre. On présente en parallèle chaque version et sa version duale.

1. Autres fonctions logiques

Nous avons vu que les opérateurs logiques ET, OU et NON, qu'on peut aussi appeler fonctions logiques, sont à la base même de la définition de

3.3. THÉORÈMES DE BASE

TABLE 3.1 – Théorèmes de l’algèbre de Boole

	Version ♠	Version ♦
Postulat 2	$x + 0 = x$	$x \cdot 1 = x$
Postulat 5	$x + x' = 1$	$x \cdot x' = 0$
Théorème 1	$x + x = x$	$x \cdot x = x$
Théorème 2	$x + 1 = 1$	$x \cdot 0 = 0$
Théorème 3	$(x')' = x$	
Postulat 3	$x + y = y + x$	$xy = yx$
Théorème 4	$x + (y + z) = (x + y) + z$	$x(yz) = (xy)z$
Postulat 4	$x(y + z) = xy + xz$	$x + yz = (x + y)(x + z)$
Théorème 5	$(x + y)' = x'y'$	$(xy)' = x' + y'$
Théorème 6	$x + xy = x$	$x(x + y) = x$

notre algèbre de Boole. Il est possible de concevoir d’autres fonctions logiques qui vont s’avérer utiles pour la formulation, la conception et la réalisation de systèmes logiques. Voici quelques-unes des plus souvent utilisées.

(a) Fonction NON-ET

La fonction NON-ET, souvent désignée NAND, est obtenue en complémentant la sortie d’une fonction ET : $(x \cdot y)'$.

TABLE 3.2 – Tableau de vérité de la fonction NON-ET

x	y	$(x \cdot y)'$
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0

(b) Fonction NON-OU (NOR)

La fonction NON-OU, souvent désignée NOR, est obtenue en complémentant la sortie d’une fonction OU : $(x + y)'$.

TABLE 3.3 – Tableau de vérité de la fonction NON-OU

x	y	$(x + y)'$
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0

(c) Fonction OU-exclusif (XOR)

La fonction OU-exclusif, souvent désignée XOR, est obtenue en évaluant $x \cdot y' + x' \cdot y$. La sortie est 1 seulement si une seule des entrées



3.3. THÉORÈMES DE BASE

est 1. On verra plus loin que cette fonction joue un rôle important dans la formulation d'un additionneur.

TABLE 3.4 – Tableau de vérité de la fonction OU-exclusif

x	y	$(x \cdot y' + x' \cdot y)$
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

2. Fonctions de plusieurs entrées

La plupart des fonctions logiques simples peuvent naturellement se formuler en fonction de plus de deux entrées. Par exemple, $a \cdot b \cdot c$ nous donne une fonction ET à trois entrées, et on peut facilement imaginer des fonctions ET ou des fonctions OU avec encore plus d'entrées.

3. Expressions et fonctions binaires

Une fonction binaire peut être décrite par une expression algébrique booléenne. Selon les valeurs des variables, la valeur de l'expression booléenne détermine la valeur de la fonction. Par exemple, F_1 est une fonction de trois entrées a , b et c définie par l'expression

$$F_1 = a + b \cdot c'$$

La priorité des opération dans les expressions algébriques est (1) parenthèses, (2) NON, (3) ET, (4) OU.

Il est possible de construire le tableau de vérité pour F_1 en évaluant la fonction pour les $2^3 = 8$ combinaisons d'entrées possibles, comme dans le tableau ??.

TABLE 3.5 – Fonction de trois variables

a	b	c	F_1
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	0
1	0	0	1
1	0	1	1
1	1	0	1
1	1	1	1

En général, pour une fonction à n entrées, le tableau de vérité comportera 2^n lignes.



3.4. THÉORÈMES DE DEMORGAN

3.4 Théorèmes de DeMorgan

Le complément d'une fonction F , F' , s'obtient en remplaçant tous les 0 par des 1 et tous les 1 par des 0 dans les valeurs de la fonction. Par exemple, en complémentant ainsi les valeurs dans le tableau de vérité, on effectue ce changement.

On peut aussi effectuer ce changement en appliquant les théorèmes de DeMorgan (Théorème 5 ♠ et ♦ du tableau ??) qui peuvent se généraliser à plus de deux variables.



Chapitre 4

Portes logiques

4.1 Objectifs

- Se familiariser avec les symboles usuels des portes logiques
- Se familiariser avec les conventions et règles de dessin de schémas logiques
- Faire la différence entre niveau de signal et valeur logique
- Expliquer les différences entre le fonctionnement idéalisé et la réalité physique des portes logiques

4.2 Niveaux logiques

Une porte logique est un dispositif électronique qui implémente une fonction logique en agissant sur des signaux électriques selon une convention préétablie. En général, on établit des valeurs binaires en se basant sur la tension des signaux, en définissant une correspondance entre des gammes de tensions et les valeurs logiques 0 et 1. Par exemple, pour une tension d'alimentation V_{DD} , on pourrait avoir les correspondances suivantes :

Gamme de tensions	Niveau
de 0 à $V_{DD}/3$	Niveau bas
de $2V_{DD}/3$ à V_{DD}	Niveau haut

Les portes logiques sont manufacturées selon différents standards technologiques qu'on appelle communément des **familles logiques**. Au sein d'une même famille, les portes respectent les mêmes références de niveaux pour pouvoir fonctionner ensemble adéquatement. Une porte peut comporter une ou plusieurs entrées et agir généralement sur une seule sortie.

4.3. LOGIQUE NÉGATIVE OU POSITIVE

4.3 Logique négative ou positive

On associe ensuite une valeur binaire à chacun des niveaux selon une certaine convention, par exemple :

Niveau	Valeur logique
Niveau bas	0
Niveau haut	1

qui correspond à une logique positive. La convention inverse nous donne la logique négative.

Certains signaux seront considérés comme actifs lorsque leur niveau logique sera 0. On parlera alors de signaux **actifs bas**. La convention implicite est généralement que les signaux sont **actifs haut**.

4.4 Symboles

On a défini des symboles pour représenter graphiquement les portes logiques courantes. Dans un schéma logique, les portes sont interconnectées au moyen de symboles de conducteurs (fils) qui permettent d'acheminer les valeurs logiques d'une porte à l'autre.

1. Porte ET

À deux entrées $S = A \cdot B$



FIGURE 4.1 – Porte ET à deux entrées

Les portes qui réalisent des fonctions qui sont associatives et commutatives peuvent aussi se définir avec plus de deux entrées. C'est le cas avec les fonctions ET et OU.

À trois entrées $S = A \cdot B \cdot C$



FIGURE 4.2 – Porte ET à trois entrées

2. Porte OU

À deux entrées $S = A + B$





FIGURE 4.3 – Porte OU à deux entrées

3. Porte inverseur

L'opération NON qui consiste à compléter une valeur binaire s'effectue avec une porte appelée **inverseur**. Il n'y a toujours qu'une entrée.
 $B = A'$



FIGURE 4.4 – Porte inverseur

4. Porte NON-OU (NOR)



FIGURE 4.5 – Porte NOR à deux entrées

5. Porte NON-ET (NAND) et NON-OU (NOR)

Les fonctions NAND et NOR ne sont pas associatives. Par exemple,

$$(x \text{ Nor } y) \text{ Nor } z \neq x \text{ Nor}(y \text{ Nor } z)$$

On peut néanmoins définir des versions à plusieurs entrées de ces fonctions en ajustant la priorité d'évaluation. Pour une porte NAND à trois entrées, on fera $S = (A \cdot B \cdot C)'$.

Pour une porte NOR à trois entrées, on fera $(A + B + C)'$.

6. Entrées inversées

On utilise souvent l'élément symbolique qui est placé à la sortie de l'inverseur (un petit cercle) pour indiquer l'inversion d'une entrée ou d'une sortie d'une porte. C'est le cas à la sortie des portes NAND et NOR comme on vient de le voir. Un autre exemple est la porte NAND de la figure ??, où une des entrées est également inversée. La porte évalue donc $S = (A' \cdot B \cdot C)'$

7. NAND et NOR, représentations équivalentes

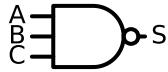


FIGURE 4.6 – Porte NAND à trois entrées



FIGURE 4.7 – Porte NAND à trois entrées dont une inversée

En vertu du théorème de DeMorgan, on sait que $(x + y)' = x'y'$ et que $(xy)' = x' + y'$. On peut donc représenter les portes NAND et NOR de deux façons équivalentes.

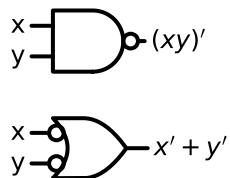


FIGURE 4.8 – Deux représentations équivalentes pour une porte NAND

8. Porte OU-exclusif (XOR)

La porte XOR à deux entrées donne une sortie 1 seulement lorsque ses deux entrées sont différentes. Il est possible de définir des portes XOR à plus de deux entrées, mais il y a différentes interprétations de ce qu'une telle porte devrait avoir comme comportement. De plus, comme la réalisation pratique de cette fonction n'est pas aussi simple que pour les autres fonctions, on se retrouve la plupart du temps à devoir mettre des portes à deux entrées en cascade pour augmenter le nombre d'entrées, ce qui rend moins intéressantes les portes XOR avec entrées nombreuses.

$$S = A \cdot B' + A' \cdot B$$

9. Porte NON-OU-exclusif ou Équivalence (XNOR)

La porte **Équivalence** produit une sortie 1 lorsque ses entrées ont la même valeur (et sont donc équivalentes). Comme pour les portes XOR, les portes XNOR à plus de trois entrées peuvent s'interpréter de différentes façons.

4.5. UNIVERSALITÉ DES NAND ET NOR

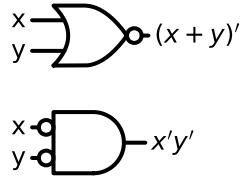


FIGURE 4.9 – Deux représentations équivalentes pour une porte NOR



FIGURE 4.10 – Porte XOR à deux entrées

4.5 Universalité des NAND et NOR

En faisant appel uniquement à des portes de type NAND ou NOR, il est possible de réaliser n’importe quelle fonction logique, puisqu’il est possible de réaliser les trois opérateurs de base.

1. Pour réaliser un inverseur, on utilise une porte NAND à une seule entrée (ou dont toutes les entrées sont reliées ensemble).
2. Pour réaliser une porte ET, on fait suivre une porte NAND d’un inverseur.
3. Pour réaliser une porte OU, on place un inverseur devant chaque entrée d’une porte NAND.

Nous verrons plus loin qu’il est aussi possible de réaliser avantageusement des fonctions quelconques avec des portes NAND en exploitant la forme *somme de produits*.

4.6 Limites physiques

Les portes logiques qu’on utilisera en pratique sont des dispositifs électriques dont le fonctionnement correspond, dans les grandes lignes, aux com-



FIGURE 4.11 – Porte XNOR

portements idéalisés des modèles abstraits de l'algèbre de Boole. Mais il faut toujours garder à l'esprit que la correspondance entre modèle et réalité physique n'est jamais parfaite. En raffinant nos modèles pour y incorporer des caractéristiques, limites ou contraintes appropriées, il sera possible de mieux tenir compte de la réalité physique.

1. Sortance (*Fan-out*)

La sortance (*fan-out*) d'une porte logique mesure sa capacité à commander d'autres portes reliées à sa sortie. Puisque les portes sont des dispositifs électroniques qui doivent faire circuler un certain courant électrique pour concrétiser les niveaux de tensions qui définissent leurs valeurs d'entrée et de sortie, il y a une limite pratique à la capacité d'une porte de fournir le courant nécessaire pour faire réagir la sortie des portes qu'elle devrait commander. La sortance mesure cette limite, en nombre de portes à commander. Si on connecte plus d'entrées à une sortie que sa valeur de sortance, cette sortie ne pourra pas atteindre le niveau de tension adéquat, et les opérations logiques seront faussées.

2. Modèles de délai

Dans la mesure où on respecte ses contraintes d'utilisation, notamment de sortance, une porte logique se comporte globalement de la façon attendue, étant donné sa fonction et les conventions de niveaux de signal établies. Par exemple, le niveau signal à la sortie d'un inverseur correspondra au niveau de signal attendu pour le complément de la valeur logique à son entrée. Mais il faut garder à l'esprit que les portes sont des dispositifs électroniques, et donc physiques, sujets à des « imperfections » qui diffèrent du comportement idéal.

Une de ces « imperfections » dont on doit impérativement tenir compte est le **délai de propagation** qui se manifeste comme un retard entre le moment où le signal à l'entrée de la porte assume (se stabilise à) son niveau de signal et le moment où la sortie de la porte atteint son niveau de signal attendu. C'est en quelque sorte le délai entre une action à l'entrée et son effet sur la sortie. Ce délai limite la vitesse à laquelle on peut utiliser notre circuit logique. Si on essaie d'effectuer des transitions plus rapides que le délai, le comportement ne sera plus conforme aux attentes de conception. On doit donc respecter une vitesse de commutation maximale imposée par les délais de propagation.

Le délai de propagation peut dépendre de plusieurs facteurs : la famille logique, le type de porte, le sens de la transition, la sortance effective, les caractéristiques d'interconnexions, etc. Pour faciliter l'analyse, on fait appel à des modèles de délais plus ou moins sophistiqués. Un modèle très simple consiste à supposer un délai de propagation moyen, constant pour toutes les portes d'une famille donnée. Un modèle un peu plus subtil pourrait prendre en compte des délais de propagation moyens différents par types de portes. Le délai de propagation moyen est une caractéristique clé qui différencie les différentes familles logiques. Les délais sont



typiquement de l'ordre de nanosecondes, permettant des vitesses de commutation dans les dizaines, centaines, voire des milliers de MHz.

Lorsqu'un signal doit se propager à travers plusieurs portes, les délais de propagation s'accumulent, limitant encore davantage la vitesse de commutation de l'ensemble du circuit. La vitesse qui pourra être atteinte pour l'ensemble d'un circuit sera typiquement déterminée par le plus lent chemin (c'est-à-dire celui qui cumule le plus long temps de propagation).

(a) Modèles simples

À titre d'exemple, considérons une porte ET à deux entrées $S = AB$.

Le modèle le plus simple suppose une porte idéale, sans aucun délai : le chronogramme suivant montre la sortie qui commute immédiatement lorsque les conditions d'entrée changent.

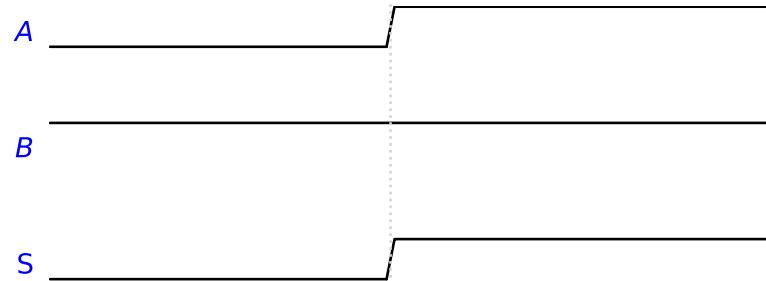


FIGURE 4.12 – Porte ET sans délai

i. Modèle avec délai en sortie

Le modèle avec délai en sortie consiste à considérer un délai fixe, qui affecte la sortie de la porte : la commutation prend effet en sortie après un délai t_p .

ii. Modèle avec délai en entrée

Le modèle avec délai en entrée est plus nuancé, car il permet de spécifier un délai différent selon l'entrée qui entraîne le changement à la sortie.

iii. Modèle combiné

Le modèle combiné consiste à considérer des délais différents par entrée et, en plus, un délai global en sortie.

(b) Condition de course et aléas

Un autre effet néfaste potentiel des délais à considérer est ce qu'on appelle une **condition de course**. Considérons le circuit de la figure ???. La sortie de la porte est $s = a \cdot a'$ qui devrait normalement donner systématiquement 0. Mais le chemin menant de l'entrée a à l'entrée

4.6. LIMITES PHYSIQUES

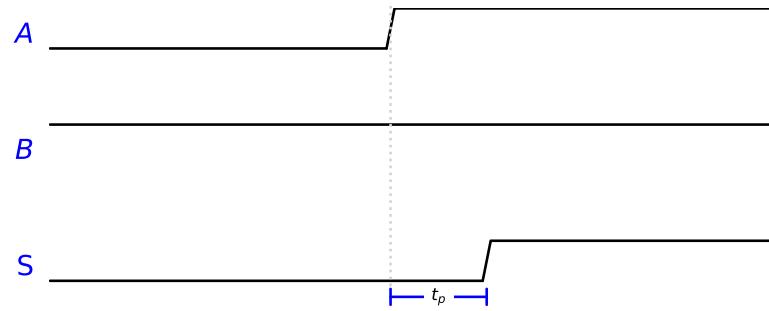


FIGURE 4.13 – Porte ET avec délai en sortie

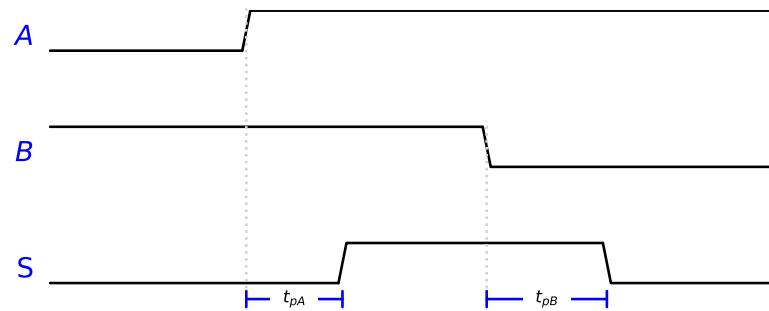


FIGURE 4.14 – Porte ET avec délai aux entrées

4.6. LIMITES PHYSIQUES

du haut de la porte ET est plus court (en termes de délais) que le chemin qui mène à l'entrée du bas. En effet, le signal a' est retardé d'un délai de propagation t_{p1} par rapport à a .

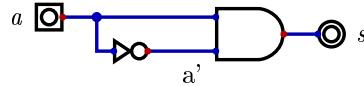


FIGURE 4.15 – Cas à risque de condition de course

En pratique, on pourrait observer un chronogramme qui s'apparente à celui de la figure suivante (figure ??), où on voit que les deux signaux à l'entrée de la porte ET sont simultanément égaux à 1 pendant une courte période. Une courte impulsion 1 sera donc générée sur le signal s en sortie de la porte ET, après le délai de propagation t_{p2} de celle-ci. Cette impulsion, qui ne correspond à rien selon la logique du circuit est appelée un **aléa** (ou en anglais, *glitch*).

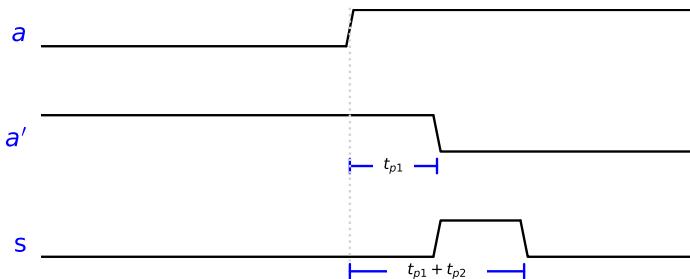


FIGURE 4.16 – Chronogramme montrant une condition de course

Ces aléas peuvent être la source de problèmes et de dysfonctionnements qui sont parfois difficiles à diagnostiquer, et il faut vraiment s'en méfier. Une telle impulsion, quasi imperceptible, pourrait par exemple déclencher le basculement de la valeur d'une cellule mémoire plus loin dans le circuit.

3. Porte tampon

La valeur binaire à la sortie d'une porte tampon est la même qu'à l'entrée. La porte n'agit pas sur la valeur logique mais permet de reconditionner le signal à son entrée pour le rendre, en sortie, davantage conforme aux niveaux électriques de référence. Une porte tampon est essentiellement utilisée pour renforcer et stabiliser le niveau du signal. Une façon pratique de réaliser une porte tampon est de placer deux inverseurs l'un à la suite de l'autre. L'utilisation de portes tampons est un des moyens de s'assurer de respecter les conditions de sortance.

Chapitre 5

Simplification logique

5.1 Objectifs

- Formuler une expression logique en forme canonique *Produit de sommes* ou *Somme de produits*, et convertir entre les deux formes
- Simplifier une expression au moyen d'un diagramme de Karnaugh
- Simplifier une expression par la méthode Quine-McCluskey
- Se familiariser avec les approches d'implémentation des fonctions simplifiées

5.2 Expressions équivalentes

Un des aspects ennuyeux des expressions logiques est que la correspondance entre expression et fonction logique n'est pas biunivoque : plusieurs expressions différentes peuvent correspondre à une seule et même fonction. De plus, certaines des expressions équivalentes peuvent être plus complexes que d'autres. Lorsque vient le temps d'implémenter avec des portes une fonction logique, il est la plupart du temps plus efficace d'implémenter selon une expression plus simple, voire minimale. On doit donc considérer des approches systématiques et efficaces pour simplifier les expressions logiques.

Quand une expression booléenne est implémentée avec des portes logiques, chaque terme nécessite une porte et chaque variable au sein d'un terme correspond à une entrée de la porte. On appelle **littéral** une variable qui apparaît dans un terme, sous forme complémentée ou non. Par exemple, l'expression $F = x'y'z + xz + xy'z$ compte huit littéraux. Si on réduit le nombre de termes, le nombre de littéraux, ou les deux, on obtiendra une expression qui sera plus simple à implémenter avec des portes.

5.3 Formes canoniques

1. Minterms et maxterms

Dans une expression, une variable x peut apparaître telle quelle x ou complémentée x' . Si on considère les combinaisons possibles de deux variables via un opérateur ET, on a alors quatre possibilités : $x'y'$, $x'y$, xy' , xy . Chacun de ces quatre termes s'appelle un **minterm**.

De façon équivalente (duale, en vérité), n variables reliées par une fonction OU peuvent donner lieu à 2^n termes distincts, appelés **maxterms**.

De façon générale, pour n variables, on aura 2^n minterms ou 2^n maxterms différents possibles.

Pour étiqueter les différents minterms ou maxterms, on a établi une convention de numérotation. Le numéro d'étiquette d'un minterm est construit de la façon suivante. Une variable complémentée amène un bit d'étiquette 0, une variable telle quelle amène un bit d'étiquette 1. En ordonnant les bits selon l'ordre alphabétique des variables, on obtient un vecteur de bits qui donnera le numéro à assigner au minterm. Par exemple, le minterm $xy'z$ donnera l'étiquette 101, donc le numéro de minterm (en équivalent décimal) 5.

La règle pour les maxterms est duale : une étiquette 0 pour une variable telle quelle, et une étiquette 1 pour une variable complémentée. Chaque maxterm est le complément du minterm correspondant (de même numéro), et *vice versa*.

Dans le tableau ??, on montre les symboles de la forme m_j pour les minterms et M_j pour les maxterms, avec j qui est l'équivalent décimal de la combinaison de bits correspondante.

TABLE 5.1 – Minterms et maxterms pour trois variables

x	y	z	Minterm	Symb.	Maxterm	Symb.
0	0	0	$x'y'z'$	m_0	$x + y + z$	M_0
0	0	1	$x'y'z$	m_1	$x + y + z'$	M_1
0	1	0	$x'yz'$	m_2	$x + y' + z$	M_2
0	1	1	$x'yz$	m_3	$x + y' + z'$	M_3
1	0	0	$xy'z'$	m_4	$x' + y + z$	M_4
1	0	1	$xy'z$	m_5	$x' + y + z'$	M_5
1	1	0	xyz'	m_6	$x' + y' + z$	M_6
1	1	1	xyz	m_7	$x' + y' + z'$	M_7

Pour la fonction F_1 dont le tableau de vérité est le suivant :
on peut donc écrire

$$F_1 = x'yz' + xy'z' + xy'z + xyz' + xyz = m_2 + m_4 + m_5 + m_6 + m_7$$



5.3. FORMES CANONIQUES

TABLE 5.2 – Fonction de trois variables

<i>x</i>	<i>y</i>	<i>z</i>	<i>F</i> ₁
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	0
1	0	0	1
1	0	1	1
1	1	0	1
1	1	1	1

puisque ce sont les termes pour lesquels la fonction vaut 1. Cette forme d'expression est une forme canonique appelée *somme de produits*.

Pour simplifier la notation, on peut écrire de façon plus compacte

$$F_1 = \sum(2, 4, 5, 6, 7)$$

où on ne met que les numéros des minterms participant à la somme.

Si on veut exprimer le complément d'une fonction, on peut lire dans le tableau de vérité les combinaisons pour lesquelles la fonction vaut 0. En prenant un minterm pour chaque combinaison où la fonction vaut 0 et en faisant un OU de ces termes, on obtient une expression en *somme de produits* pour le complément de la fonction. Ainsi, pour la fonction F'_1 , on a

$$F'_1 = m_0 + m_1 + m_3 = x'y'z' + x'y'z + x'yz$$

Si on complémente F'_1 , on obtiendra naturellement F_1 . En appliquant le théorème de DeMorgan à chaque terme, on trouve

$$F_1 = (x + y + z)(x + y + z')(x + y' + z') = M_0 \cdot M_1 \cdot M_3$$

Cette forme d'expression est aussi une forme canonique appelée *produit de sommes*.

Pour simplifier la notation, on peut écrire de façon plus compacte

$$F_1 = \prod(0, 1, 3)$$

où on ne met cette fois que les numéros des maxterms participant au produit.

2. Somme de produits

Pour n variables binaires, on a 2^n minterms différents possibles. Les minterms qui participent à la somme dans l'expression en forme canonique *somme de produits* sont ceux qui produisent un 1 dans le tableau de vérité de la fonction. Puisque la fonction peut valoir 0 ou 1 pour chaque minterm, le nombre total de fonctions différentes qui peuvent être définies avec n variables est de 2^{2^n} .



5.3. FORMES CANONIQUES

Si on veut convertir en forme canonique *somme de produits* l'expression pour une fonction qui ne serait pas sous cette forme, on commence par faire l'expansion de l'expression en forme *somme de produits*. Ensuite, on vérifie chaque terme pour voir si toutes les variables en font partie. S'il manque une ou des variables, on peut faire un ET du terme avec une expression du type $x + x'$ dans laquelle x est une variable manquante. Ce ET ne change pas la valeur de la fonction puisque $x + x' = 1$.

Évidemment, on peut toujours trouver la formulation en forme canonique en se basant sur le tableau de vérité.

3. Produit de sommes

Si on veut convertir en forme canonique *produit de sommes* l'expression pour une fonction qui ne serait pas sous cette forme, on commence par faire l'expansion de l'expression en forme *produit de sommes*. Pour ce faire, on peut avantageusement faire appel à la distributivité de $+$ sur \cdot . Ensuite, on vérifie chaque terme pour voir si toutes les variables en font partie. S'il manque une ou des variables, on peut faire un OU du terme avec une expression du type $x \cdot x'$ dans laquelle x est une variable manquante. Ce OU ne change pas la valeur de la fonction puisque $x \cdot x' = 0$.

4. Conversion entre formes canoniques

Prenons notre exemple précédent $F_1 = \sum(2, 4, 5, 6, 7)$. On sait que $F'_1 = \sum(0, 1, 3)$. Si on prend le complément de F'_1 par le théorème de DeMorgan, on obtient $F_1 = (m_0 + m_1 + m_3)' = m'_0 \cdot m'_1 \cdot m'_3 = M_0 \cdot M_1 \cdot M_3 = \prod(0, 1, 3)$.

En effet, de minterm à maxterm, on a $m'_j = M_j$. Le maxterm d'indice j est le complément du minterm de même indice j , et *vice versa*.

5. Formes standard

Les expressions canoniques en *somme de produits* et en *produit de sommes* ne sont généralement pas simples, car toutes les variables doivent être présentes. Pour l'implémentation, on cherchera des expressions en formes *somme de produits* ou *produit de sommes* dans lesquelles les termes pourront être simplifiés. C'est-à-dire que les termes pourront comporter une, deux, trois, etc. variables plutôt qu'obligatoirement **toutes** les variables. Toujours pour notre fonction exemple, on peut écrire

$$F_1 = x + yz'$$

Lorsqu'on implémente une telle fonction avec des portes logiques, il faut une porte ET pour chaque terme produit (qui comporte plus d'une variable) et une porte OU pour faire la somme finale. On obtient une implémentation à deux niveaux.

De façon duale, on peut également obtenir une formulation en *produit de sommes* qui aboutira à une implémentation à deux niveaux avec une porte OU par terme et une porte ET pour le produit final.



5.4 Objectifs de minimisation

Étant donné une fonction logique de n variables $z(x_1, x_2, \dots, x_n)$, on veut déterminer une expression pour cette fonction sous la forme *somme de produits* (S de P) ou *produit de sommes* (P de S) qui

1. comporte un nombre minimum de termes produits (pour la forme S de P) ou de termes sommes (pour la forme P de S) ;
2. est telle qu'aucune expression pour z comportant le même nombre de termes n'utilise moins de littéraux.

5.5 Diagrammes de Karnaugh

Une méthode visuelle permet de simplifier l'expression logique d'une fonction en systématisant une procédure faisant appel à un diagramme qui fait ressortir les simplifications possibles.

Un diagramme de Karnaugh (diag-K) est constitué d'un regroupement de cellules carrées, chaque cellule correspondant à un minterm possible. Les cellules sont organisées de façon à ce que lorsqu'on passe d'une cellule à une cellule adjacente (horizontalement ou verticalement), un seul bit du minterm change, ce qui revient à dire qu'une seule variable passe de telle quelle à complémentée.

Cela fait en sorte que si la fonction est 1 pour deux minterms adjacents, la somme des deux minterms pourra être simplifiée en un seul terme dans lequel la variable correspondant au bit qui change est absente. Par exemple, on pourrait avoir pour deux minterms adjacents $m_5 + m_7 = xy'z + xyz = xz(y'+y) = xz$. Ici, les deux minterms adjacents diffèrent par la variable y , qui sera donc supprimée du terme produit résultant.

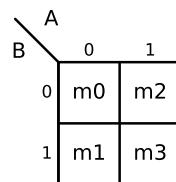


FIGURE 5.1 – Diag-K à deux variables

Sur un diag-K à trois variables, on voit que les bits AB sont ordonnés selon un code Gray, de façon à ce qu'un seul des bits change lorsqu'on passe d'une cellule à la suivante horizontalement. L'adjacence se poursuit en bout de diagramme : par exemple, la cellule 100 (m_4) est adjacente horizontalement à la cellule 000 (m_0). On peut imaginer le diagramme comme replié sur lui-même pour visualiser cette adjacence.

5.5. DIAGRAMMES DE KARNAUGH

		AB	00	01	11	10	
		C	0	m0	m2	m6	m4
			1	m1	m3	m7	m5

FIGURE 5.2 – Diag-K à trois variables, avec minterms

		AB	00	01	11	10	
		C	0	0	0	0	0
			1	0	0	0	0

FIGURE 5.3 – Diag-K avec adjacence horizontale

Sur un diag-K à quatre variables, l'adjacence repliée est aussi bien horizontale que verticale.

Pour plus de quatre variables, il devient difficile d'utiliser cette méthode : les diagrammes sont de grande taille et, surtout, les règles d'adjacence ne sont plus aussi facilement observables. Les risques d'erreurs sont plus grands.

		AB	00	01	11	10	
		CD	00	0	0	0	0
			01	0	0	0	0
			11	0	0	0	0
			10	0	0	0	0

FIGURE 5.4 – Diag-K à quatre variables

1. Procédure de simplification

Pour utiliser un diag-K pour minimiser une fonction logique,

- (a) Les minterms de la fonction à minimiser sont identifiés en insérant un



5.5. DIAGRAMMES DE KARNAUGH

- 1 dans la cellule correspondant à chaque minterm.
- On cherche dans le diagramme pour trouver des regroupements de deux cellules adjacentes qui sont marquées d'un 1.
 - Chaque groupe de deux cellules 1 adjacentes est marqué comme groupe. Un même minterm peut être incorporé à plus d'un groupe.
 - Il est aussi possible de regrouper les groupes : deux groupes de 2 qui sont adjacents peuvent ainsi se regrouper en un groupe de 4. Les tailles de groupes doivent être des puissances de 2. Il est ainsi possible de créer des groupes de 2, 4, 8 ou 16 minterms.
 - Une fois tous les regroupements identifiés, il est possible de lire l'expression de la fonction en *somme de produits*. Chaque groupement correspond à un terme produit, et la ou les variables dont le bit ne change pas dans le groupe sont conservées ; les autres sont éliminées.

Considérons par exemple la fonction $F(A, B, C) = \sum(0, 4, 6, 7)$. Après la première étape, on obtient

		AB	00	01	11	10	
		C	0	1	0	1	
			0	1	0	1	1
			1	0	0	1	0

Après les regroupements, on obtient un diag-K comportant trois regroupements

		AB	00	01	11	10	
		C	0	1	0	1	1
			0	1	0	1	1
			1	0	0	1	0

FIGURE 5.5 – Diagramme après les regroupements

Le groupe en rouge correspond au produit $B'C'$, celui en bleu correspond à AB et celui en vert correspond à AC' . L'expression finale en *somme de produits* est donc $F = B'C' + AB + AC'$.

2. Cas facultatifs

Certaines fonctions sont incomplètement définies, dans le sens où certaines combinaisons d'entrées ne se produiront jamais ou seront sans

5.5. DIAGRAMMES DE KARNAUGH

conséquences si elles se produisent. On parle de **cas indifférents** ou **facultatifs** (en anglais, *don't care*). Pour la simplification, ces cas pourront être traités tantôt comme des 0, tantôt comme des 1, selon ce qui sera le plus avantageux.

Pour tenir compte de ces cas, les minterms seront notés avec un X dans le diagramme de Karnaugh. Dans l'exemple à quatre variables suivant, sur deux cas facultatifs, un seul, celui correspondant à m_7 , a été traité comme un 1, ce qui a permis de créer le regroupement en bleu. L'autre cas facultatif, correspondant à m_2 , n'a pas servi dans un regroupement, ce qui signifie qu'il a été traité comme un 0. La fonction résultante est donc $AC'D' + BD + AB$.

		AB	00	01	11	10
		CD	00	01	11	10
00	00	0	0	1	1	
		0	1	1	0	
11	01	0	X	1	0	
		X	0	1	0	

FIGURE 5.6 – Diag-K avec cas facultatifs

3. Impliquants

Le choix des regroupements à utiliser doit toujours viser à s'assurer que :

- (a) Tous les minterms de la fonction sont couverts par les regroupements choisis.
- (b) Le nombre de termes retenus pour l'expression est minimal.
- (c) Il n'y a pas de termes redondants, c'est-à-dire qui couvrent uniquement des minterms déjà couverts.

Il y a parfois plus d'une expression qui satisfait ces critères. Il est possible de systématiser le choix des termes en prenant en compte le caractère essentiel des termes.

Soit $p(X)$ un terme produit de littéraux tirés de l'ensemble de variables X . Si, pour une fonction logique $z(X)$ définie pour le même ensemble de variables, la relation

$$\text{pour tout } A \text{ tel que } p(A) = 1, z(A) = 1$$

tient, alors p est un **impliquant** de z . Cela signifie que la vérité du terme produit p implique celle de z . *Tout minterm de p est aussi un minterm de z .*



5.5. DIAGRAMMES DE KARNAUGH

Exemple :

$$z_1 = ab + bc + ab'c$$

ab , bc , $ab'c$ sont des impliquants évidents de z_1 .

$a'b'c$, abc' , abc , ac sont aussi des impliquants de z_1 .

		ab				
		c	00	01	11	10
		0	0	0	1	0
		1	0	1	1	1

FIGURE 5.7 – Diag-K pour l'exemple des impliquants

4. Impliquant premier

Un impliquant p de la fonction z est **premier** si n'importe quel terme produit obtenu de p en supprimant un littéral n'est pas un impliquant de z .

Ici, ab est un impliquant premier de z_1 , car ni a ni b ne sont des impliquants de z_1 . Mais $ab'c$ n'est pas un impliquant premier de z_1 , car ac est un impliquant de z_1 . Sur un diagramme de Karnaugh, un impliquant premier (i.p.) est un groupe qui n'est contenu dans aucun autre groupe plus grand.

5. Couverture d'une fonction

Un sous-ensemble d'i.p. qui contient tous les minterms d'une fonction **couvre** la fonction.

Une **couverture minimale** est une couverture avec

- (a) le nombre minimal d'impliquants premiers,
- (b) le moins de littéraux parmi les couvertures avec nombre minimum d'impliquants.

6. Impliquant premier essentiel

Un i.p. est **essentiel** si et seulement s'il couvre un minterm de la fonction qui ne peut être couvert par un autre i.p. de la fonction. Une couverture de la fonction **doit** contenir tous les impliquants premiers essentiels (i.p.e.).

Un **impliquant premier absolument inessentiel** est un i.p. qui couvre des minterms qui sont tous couverts par les i.p.e. de la fonction.

7. Sélection des impliquants

Règles de sélection des impliquants



5.5. DIAGRAMMES DE KARNAUGH

- (a) Mettre de côté tous les i.p.e. Ils seront utilisés dans la solution finale.
- (b) Éliminer tous les i.p. absolument inessentiels.
- (c) Il reste à choisir parmi les i.p. inessentiels pour obtenir une couverture minimale.

Lorsque le problème est de taille réduite, on peut faire une recherche exhaustive de toutes les solutions possibles pour choisir la solution minimale.

8. Minimisation avec cas facultatifs

- (a) Lorsqu'on détermine les i.p., on doit considérer les X comme des 1, de façon à pouvoir utiliser les i.p. rendus possibles par les cas facultatifs.
- (b) Lors de la sélection des i.p. pour obtenir une couverture minimale, on ne doit pas essayer de couvrir les X.

9. Minimisation avec plusieurs fonctions

Si deux fonctions z_i et z_j ont des expressions minimales qui comportent un terme commun, une seule porte suffira pour générer ce terme au profit des deux fonctions.

Exemple :

$$z_1 = ac + a'bc' + a'c'd$$

$$z_2 = ac + a'bc'd' + a'b'c'd$$

		ab				
		cd	00	01	11	10
00	00	0	1	0	0	
		1	1	0	0	
11	01	0	0	1	1	
		0	0	1	1	

FIGURE 5.8 – Fonction z_1

Il est alors préférable de réutiliser les termes communs et de générer seulement les termes manquants pour la seconde fonction. Dans cet exemple, le terme ac sera calculé une seule fois. Les termes $a'bc'd'$ et $a'b'c'd$ sont nécessaires pour z_2 . Alors, pour z_1 , on fera

$$z_1 = ac + a'bc' + a'b'c'd + a'bc'd$$



5.6. TABLEAU DE COUVERTURE QUINE-MCCLUSKEY

		ab	00	01	11	10
		cd	00	01	11	10
			00	01	11	10
		00	0	1	0	0
		01	1	0	0	0
		11	0	0	1	1
		10	0	0	1	1

FIGURE 5.9 – Fonction z_2

qui ne nous coûtera que le dernier terme produit et une somme de quatre termes.

5.6 Tableau de couverture Quine-McCluskey

La méthode de Quine-McCluskey systématisé la sélection des impliquants en se basant sur des relations qui s'expriment en fonction d'un tableau de couverture.

Un **tableau de couverture** comporte une ligne pour chaque i.p. et une colonne pour chaque minterm de la fonction à minimiser z . Un \checkmark est inscrit à l'intersection de la ligne i et de la colonne j si l'i.p. P_i de la ligne i couvre le minterm m_j de la colonne j .

Le problème de minimisation devient alors : trouver une couverture pour la fonction z qui

1. contient le nombre minimum de lignes
2. est telle qu'aucune autre couverture à nombre de lignes minimum comprend moins d'entrées 1 et 0 dans ses codes d'impliquants de ligne.

Dans le tableau de couverture, on identifie facilement les i.p.e. par les colonnes qui ne contiennent qu'un \checkmark . L'i.p. qui couvre une colonne qui ne contient qu'un \checkmark est un i.p.e.

Puisque les i.p.e. doivent faire partie de la solution finale, toutes les colonnes couvertes par des i.p.e. seront couvertes dans n'importe quelle solution. On peut donc éliminer ces colonnes de la suite de la recherche de la solution, de même que les lignes correspondant aux i.p.e. On obtient ainsi un tableau de couverture **réduit**.

Il ne faut cependant pas oublier de mettre les i.p.e. dans la solution finale.

1. Tableau de couverture réduit



5.7. IMPLÉMENTATION DES FONCTIONS SIMPLIFIÉES

Le tableau de couverture réduit permet de se concentrer sur la sélection des i.p. dont la sélection n'est pas évidente *a priori*. Pour illustrer la discussion, considérons le tableau de couverture réduit suivant. m_c est sans doute couvert par un i.p.e. qui n'est pas montré ici.

	m_a	m_b	m_c	m_d	m_e	m_f	m_g	m_h
P_A		✓			✓		✓	✓
P_B	✓	✓				✓		✓
P_C	✓				✓		✓	✓
P_D		✓						✓
P_E	✓	✓		✓	✓	✓	✓	✓

2. Dominance de lignes

Une ligne P_i domine une ligne P_j (ce qui est noté $P_i \supseteq P_j$) si la ligne P_i contient un ✓ dans toutes les colonnes où la ligne P_j contient un ✓. Ici, on a $P_B \supseteq P_D$ mais P_B ne domine pas P_A . On peut voir aussi que P_E domine plusieurs lignes.

En général, une P_i dominante contient plus de ✓ que P_j . Si elles ont le même nombre de ✓ (dans les mêmes colonnes), on a $P_i = P_j$. Il n'y a pas de cas d'égalité ici.

Une ligne **dominée** par une autre peut être éliminée du tableau de couverture à condition que son nombre de littéraux soit supérieur ou égal à celui de la ligne dominante.

3. Dominance de colonnes

Une colonne m_i domine une colonne m_j (ce qui est noté $m_i \supseteq m_j$) si la colonne m_i contient un ✓ dans toutes les lignes où la colonne m_j contient un ✓. Ici, la colonne $m_h \supseteq m_g$ mais m_b ne domine pas m_a .

Une colonne **dominant** une autre colonne peut être éliminée du tableau de couverture, car le fait que la solution finale couvre la colonne dominée assure que la colonne dominante sera couverte aussi. Donc ici, la colonne m_h peut être éliminée.

En cas d'égalité, comme on a ici pour $m_e = m_g$, on peut librement choisir quelle colonne éliminer.

5.7 Implémentation des fonctions simplifiées

Les circuits logiques simplifiés en forme *produit de sommes* ou *somme de produits* sont souvent mis en oeuvre au moyen de portes NAND ou NOR plutôt qu'avec des portes ET et OU. La raison en est qu'il est plus simple en pratique de réaliser ces portes.

1. Implémentation à deux niveaux



5.7. IMPLÉMENTATION DES FONCTIONS SIMPLIFIÉES

Une fonction en forme *somme de produits* s'implémente évidemment avec des portes ET pour les produits et une porte OU pour la somme finale. Considérons par exemple $F = AB + CD$.

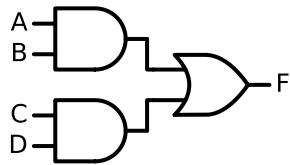


FIGURE 5.10 – *Somme de produits* pour $F = AB + CD$

La fonction peut aussi s'implémenter tout naturellement en faisant appel uniquement à des portes NAND. On peut vérifier facilement que le circuit suivant implémente la même fonction $F = ((AB)' \cdot (CD)')' = AB + CD$

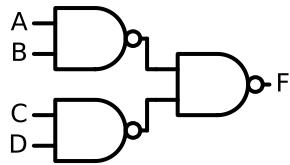


FIGURE 5.11 – *Somme de produits* NAND

Cette configuration s'interprète plus facilement en représentant la porte de sortie comme une porte NOR avec les entrées complémentées (version équivalente de la porte NAND). En effet, la complémentation de chaque sortie de somme est compensée par la complémentation à l'entrée de la porte de sortie.

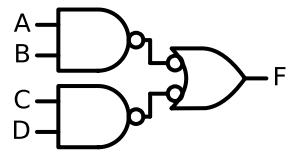


FIGURE 5.12 – *Somme de produits* NAND plus évidente

Chapitre 6

Circuits combinatoires typiques

6.1 Objectifs

- Analyser un circuit combinatoire à partir de son schéma
- Concevoir un circuit combinatoire à partir d'une spécification
- Connaître différentes approches de réalisation
- Se familiariser avec les principaux circuits combinatoires courants et leurs fonctions : additionneur, décodeur, multiplexeur, encodeur, comparateur
- Comprendre le fonctionnement d'une chaîne d'addition binaire et les mécanismes de propagation et d'anticipation de retenue

6.2 Circuit combinatoire

Un circuit logique combinatoire est une combinaison de portes logiques dont la sortie à un instant donné ne dépend que des valeurs des entrées à cet instant. Un circuit combinatoire à n entrées et m sorties peut être représenté par un schéma-bloc, dans lequel on place généralement les entrées à gauche et les sorties à droite.

Avec n entrées, il est possible de créer 2^n combinaisons différentes des entrées binaires. Pour chaque combinaison, le circuit peut donner une sortie 0 ou 1. On peut donc préciser la fonction réalisée par le circuit au moyen d'un tableau de vérité comportant 2^n lignes. Comme nous avons m sorties différentes, il y aura m colonnes dans le tableau de vérité pour les fonctions de sortie. Traditionnellement, on présente les entrées en ordre croissant de combinaisons binaires.

6.3. ANALYSE D'UN CIRCUIT LOGIQUE COMBINATOIRE

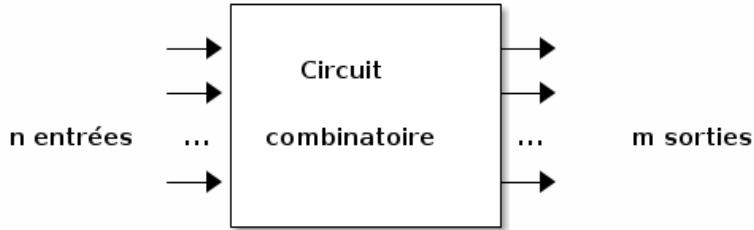


FIGURE 6.1 – Circuit combinatoire

6.3 Analyse d'un circuit logique combinatoire

Si on se trouve devant le schéma d'un circuit logique dont on ne connaît pas la fonction, on doit en faire l'analyse. La première étape consiste à vérifier qu'il s'agit bien d'un circuit combinatoire. Si le schéma ne comporte pas de cellules de mémoire ou de boucles de rétroaction, on peut conclure que le circuit est combinatoire. Une boucle de rétroaction consiste en un chemin du circuit par lequel une valeur d'entrée d'une porte provient, directement ou indirectement (par l'intermédiaire d'autres portes), de la sortie de la même porte. La présence de rétroaction est une caractéristique des circuits logiques séquentiels, que nous étudierons plus loin.

Pour interpréter le comportement du circuit, nous devons déterminer les expressions logiques qu'il met en oeuvre ou établir son tableau de vérité.

Pour déterminer l'expression logique, on procède ainsi :

1. Étiqueter toutes les sorties des portes qui sont alimentées par les variables d'entrée du système. Les noms de variables seront arbitraires, mais devraient être choisis de façon à faciliter l'interprétation par la suite. Déterminer les fonctions logiques pour ces variables.
2. Étiqueter les sorties des portes qui sont alimentées par les variables d'entrée et par les sorties étiquetées à l'étape précédente. Déterminer les fonctions logiques pour ces nouvelles variables.
3. Répéter l'étape 2 jusqu'à arriver aux variables de sortie du système.
4. En substituant les expressions logiques des fonctions identifiées, déterminer l'expression logique pour les sorties du système en fonction des entrées du système.

1. Exemple

Analysons le circuit combinatoire illustré à la figure suivante.

- (a) Il n'est pas la peine d'étiqueter la sortie de la porte inverseur. Comme variables intermédiaire, on considère I_1 en sortie de la porte ET à trois

6.4. CONCEPTION D'UN CIRCUIT COMBINATOIRE

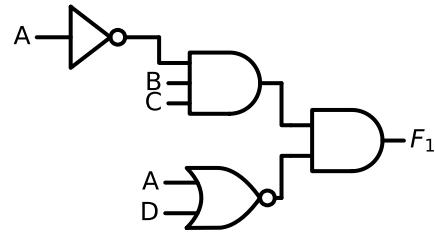


FIGURE 6.2 – Circuit combinatoire à analyser

entrées et I_2 en sortie de la porte NOR. On trouve que $I_1 = A' \cdot B \cdot C$ et que $I_2 = (A + D)' = A' \cdot D'$.

- (b) On aura donc $F_1 = I_1 \cdot I_2$.
- (c) En substituant, $F_1 = (A' \cdot B \cdot C) \cdot (A' \cdot D') = A' \cdot B \cdot C \cdot D'$.
- (d) En simplifiant, on obtient finalement $F_1 = A' \cdot B \cdot C \cdot D'$.

TABLE 6.1 – Tableaux de vérité des fonctions intermédiaires et de la sortie

A	C	B	D	I_1	I_2	F_1
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	1	0	0	0	1	0
0	1	0	1	0	0	0
0	0	1	0	0	1	0
0	0	1	1	0	0	0
0	1	1	0	1	1	1
0	1	1	1	1	0	0
1	0	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0
1	1	0	0	0	0	0
1	1	0	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	0
1	1	1	0	0	0	0
1	1	1	1	0	0	0

6.4 Conception d'un circuit combinatoire

Concevoir un circuit logique commence avec la formulation de la ou des fonctions du système et se termine avec une implémentation en portes logiques des fonctions logiques correspondantes. Voici les étapes à suivre.



6.5. ALTERNATIVES D'IMPLÉMENTATION

1. À partir de l'expression du besoin ou des spécifications du système, déterminer combien d'entrées et de sorties sont requises, puis leur assigner des noms de variables. Le choix des noms devrait faciliter leur interprétation en lien avec leur fonction.
2. Formuler le tableau de vérité qui décrit les valeurs logiques que doivent assumer les sorties en fonction des différentes combinaisons d'entrées.
3. Simplifier les expressions logiques pour les différentes fonctions, en tenant éventuellement compte des partages possibles d'éléments intermédiaires.
4. Tracer le circuit logique résultant et le valider (à la main ou mieux, par simulation).

L'étape 2 est cruciale, car ce qui sera implémenté (s'il n'y a pas d'erreurs) est exactement ce que le tableau de vérité stipule. On doit donc s'assurer que le tableau est correctement rempli et représente véritablement les besoins identifiés. Si des hypothèses ou des choix doivent être faits, notamment dans le cas où l'expression informelle des besoins est incomplète ou ambiguë, ces choix doivent être clairement identifiés et documentés, permettant le cas échéant de les modifier lorsque le système est mis à l'épreuve en fonctionnement.

N'importe quelle méthode de simplification peut être utilisée pour l'étape 3, mais il faut aussi prendre en compte le type de portes disponibles pour l'implémentation, les délais de propagation à travers les portes, le nombre d'interconnexions entre sorties et entrées de portes, et tout autre facteur pratique susceptible d'orienter les décisions.

6.5 Alternatives d'implémentation

Considérons la fonction logique Y correspondant au diag-K de la figure suivante.

		ab	00	01	11	10
		c	0	1	0	1
c	0	0	1	0	1	
	1	0	1	1	0	

FIGURE 6.3 – Diag-K d'une fonction combinatoire Y à réaliser

1. Implémentations via la fonction directe

(a) Implémentation en *somme de produits*

En *somme de produits*, on a $Y = bc + a'b + ab'c'$ pour la fonction et $Y' = a'b' + b'c + abc'$ pour son complément. Les implantations possibles pour la fonction directe sont illustrées ci-dessous.



6.5. ALTERNATIVES D'IMPLÉMENTATION

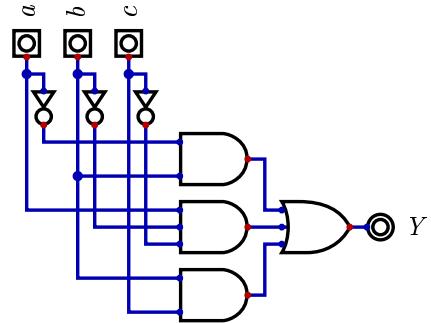


FIGURE 6.4 – Implémentation de Y en *somme de produits*

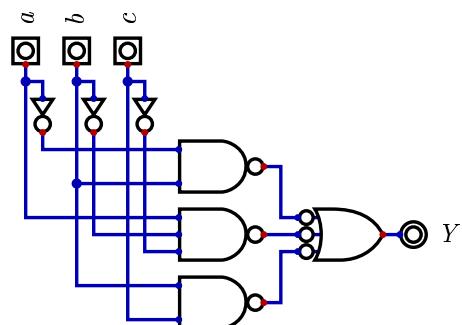


FIGURE 6.5 – Implémentation (en NAND) de Y en *somme de produits*

6.5. ALTERNATIVES D'IMPLÉMENTATION

(b) Implémentation en *produit de sommes*

En *produit de sommes*, on a $Y = (a + b)(b + c')(a' + ba' + c)$ pour la fonction et $Y' = (b' + c')(a + b')(a' + b + c)$ pour son complément. Les implémentations possibles pour la fonction directe sont illustrées ci-dessous.

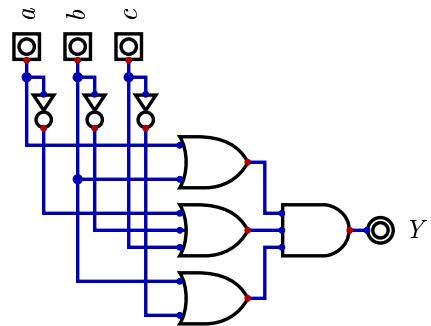


FIGURE 6.6 – Implémentation de Y en *produit de sommes*

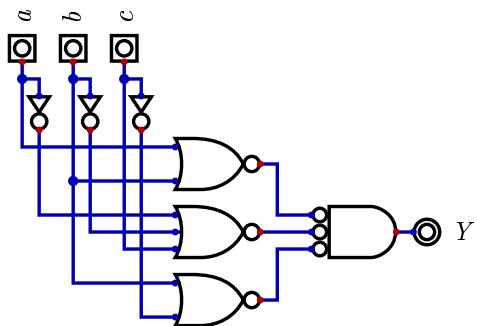


FIGURE 6.7 – Implémentation (en NOR) de Y en *produit de sommes*

2. Implémentations via la fonction complémentaire

On peut aussi implémenter la fonction à partir de la fonction complémentaire Y' , en se basant sur le complément $Y' = (b' + c')(a + b')(a' + b + c)$ et en inversant la sortie. Voici les implémentations que l'on obtient alors.

(a) Implémentation en *somme de produits*

En *somme de produits*, on a utilisé une porte NOR en sortie pour obtenir finalement Y .

Une autre forme fait appel à des portes NAND au premier niveau.

(b) Implémentation en *produit de sommes*

En *produit de sommes*, en se basant sur le complément $Y' = (b' + c')(a + b')(a' + b + c)$. On a encore ici deux variantes selon le type de portes utilisées.

6.5. ALTERNATIVES D'IMPLÉMENTATION

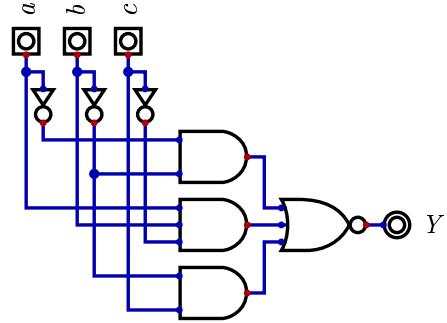


FIGURE 6.8 – Implémentation via Y' en *somme de produits*

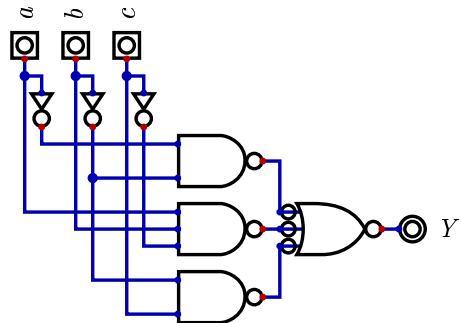


FIGURE 6.9 – Implémentation via Y' en *somme de produits*

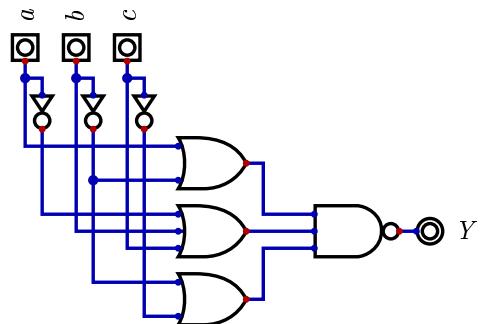


FIGURE 6.10 – Implémentation via Y' en *produit de sommes*

6.6. CIRCUITS LOGIQUES COMBINATOIRES CLASSIQUES

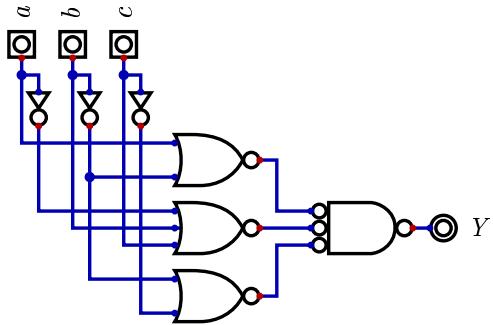


FIGURE 6.11 – Implémentation via Y' en *produit de sommes*

6.6 Circuits logiques combinatoires classiques

Nous allons maintenant nous intéresser à un certain nombre de fonctions typiques que l'on rencontre fréquemment en circuits logiques. Ce sera aussi l'occasion de mettre en pratique les approches de conception que nous avons vues.

6.7 Additionneur binaire

Une des opérations binaires les plus utilisées est l'addition (et la soustraction). Nous avons présenté à la section ?? le tableau de vérité pour un additionneur binaire dont les entrées sont a_i et b_i , les bits des nombres à additionner, et aussi r_{i-1} , la retenue provenant de la position $i - 1$. En sortie, on aura la somme S_i et la retenue R_i . Notez que pour bien distinguer la retenue d'entrée de la retenue de sortie, nous utilisons un symbole minuscule, r_{i-1} , pour l'entrée et un symbole majuscule, R_i , pour la sortie.

TABLE 6.2 – Tableau de vérité pour l'additionneur binaire

a_i	b_i	r_{i-1}	R_i	S_i
0	0	0	0	0
0	0	1	0	1
0	1	0	0	1
0	1	1	1	0
1	0	0	0	1
1	0	1	1	0
1	1	0	1	0
1	1	1	1	1

1. Demi-additionneur

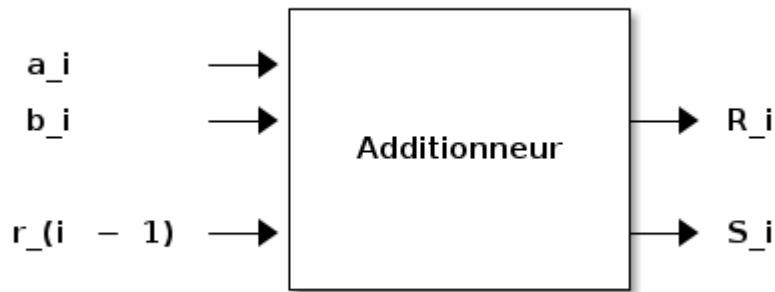


FIGURE 6.12 – Schéma-bloc d'un additionneur complet

Un circuit logique qui effectue l'addition de deux bits est appelé un demi-additionneur. Mais ce qu'il nous faut vraiment, c'est un **additionneur complet**, c'est-à-dire un circuit de trois entrées qui fait l'addition de trois bits, puisqu'il faudra pouvoir tenir compte de la retenue du niveau précédent pour effectuer l'addition sur un niveau. Il est possible d'implémenter l'additionneur complet avec deux demi-additionneurs.

TABLE 6.3 – Tableau de vérité pour un demi-additionneur

a_i	b_i	R_i	S_i
0	0	0	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	1	1	0

À partir du tableau de vérité, on peut trouver que pour un demi-additionneur, $S_i = a_i b'_i + a'_i b_i = a_i \text{ Xor } b_i$ et $R_i = a_i b_i$.

2. Additionneur complet

Une addition binaire complète de deux arguments constitués de n bits procède du bit le moins significatif vers le bit le plus significatif, en additionnant à chaque étape trois bits : a_i , b_i et r_{i-1} et en produisant une somme S_i et une retenue R_i .

Les expressions simplifiées sont

$$S_i = a'_i b'_i r_{i-1} + a'_i b_i r'_{i-1} + a_i b'_i r'_{i-1} + a_i b_i r_{i-1}$$

$$R_i = a_i b_i + a_i r_{i-1} + b_i r_{i-1}$$

6.7. ADDITIONNEUR BINAIRE

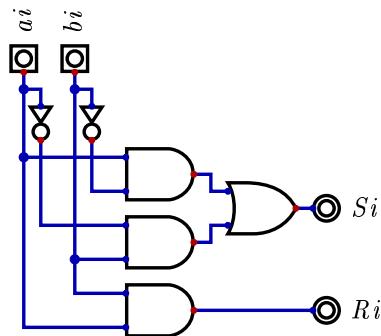


FIGURE 6.13 – Circuit demi-additionneur (en S de P)

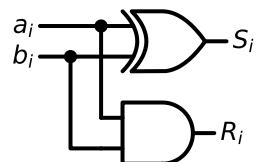


FIGURE 6.14 – Circuit demi-additionneur avec porte XOR

r	ab	00	01	11	10
0	0	1	0	1	
1	1	0	1	0	

FIGURE 6.15 – Diag-K pour S_i , additionneur complet

r	ab	00	01	11	10
0	0	0	1	0	
1	0	1	1	1	

FIGURE 6.16 – Diag-K pour R_i , additionneur complet

6.7. ADDITIONNEUR BINAIRE

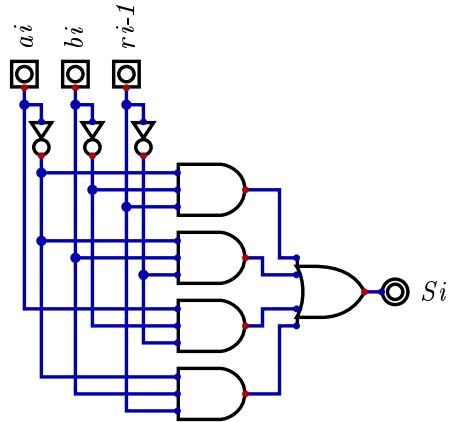


FIGURE 6.17 – Circuit additionneur complet pour S_i

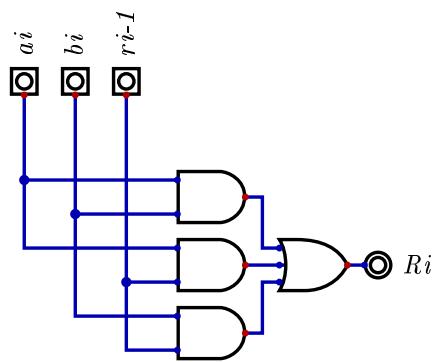


FIGURE 6.18 – Circuit additionneur complet pour R_i

6.7. ADDITIONNEUR BINAIRE

Comme nous le disions précédemment, il est possible de combiner deux demi-additionneurs pour réaliser un additionneur complet, comme on peut le voir ici.

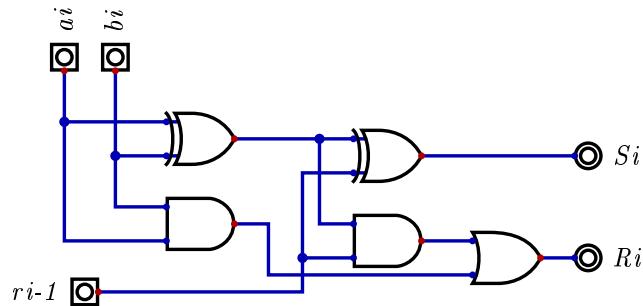


FIGURE 6.19 – Circuit additionneur complet comportant deux demi-additionneurs et une porte OU

3. Additionneur binaire pour n bits

Un additionneur binaire est un circuit logique qui permet d'évaluer la somme arithmétique de deux nombres binaires de n bits. Il peut être conçu en combinant des additionneurs complets en cascade, en reliant la retenue de sortie provenant de la position 0 (la moins significative) à l'entrée de retenue de la position 1, la retenue de sortie provenant de la position 1 à l'entrée de retenue de la position 2, ..., la retenue de sortie provenant de la position $i - 1$ à l'entrée de retenue de la position i , etc. (figure ??).

Pour en faire un circuit général pouvant également se combiner en chaîne, on prévoit une entrée pour une retenue au niveau 0, r_0 et une sortie pour une retenue du dernier niveau $n-1$, R_{n-1} . On doit donc, pour le chaînage, acheminer la sortie retenue du niveau courant à l'entrée de retenue du niveau suivant.

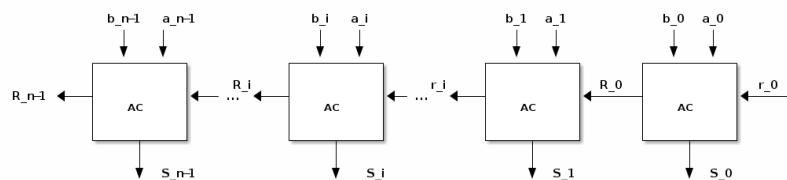


FIGURE 6.20 – Chaîne d'addition

Cette réalisation en forme de chaîne, en réutilisant de façon systématique un bloc élémentaire, est avantageuse du point de vue de la complexité et de la flexibilité. Imaginons par exemple le défi de concevoir un additionneur binaire pour des nombres de quatre bits avec la méthode classique.

Comme il faudrait considérer neuf entrées, le tableau de vérité comporterait $2^9 = 512$ lignes !

4. Propagation de retenue

L'approche en cascade ne comporte pas que des avantages. Lorsqu'on effectue l'addition de deux nombres, les bits d'entrée des deux arguments et la retenue d'entrée sont présentés en même temps à l'additionneur. Comme dans tout circuit combinatoire, il faut un certain délai avant que les sorties n'atteignent leur niveau de sortie final. Ce délai de propagation dépend de la profondeur du circuit, en nombre de portes élémentaires à franchir de l'entrée vers la sortie. Et c'est évidemment le chemin le plus long qui détermine le délai de propagation global.

Dans le cas de l'additionneur, le chemin de propagation le plus long est celui qui mène à la dernière retenue finale R_{n-1} . En effet, pour pouvoir calculer R_{n-1} , bien que les valeurs de a_{n-1} et b_{n-1} soient déjà disponibles, il faut attendre que la valeur de $r_{n-1} = R_{n-2}$ soit stabilisée avant que le calcul puisse s'effectuer avec les bonnes valeurs. Il en est de même avec le bloc précédent et ainsi, en remontant la chaîne vers r_0 , on trouve le chemin de propagation de retenue comme chemin le plus long.

Pour déterminer le nombre de portes à franchir pour le chemin de propagation de retenue, nous avons ajouté deux sorties intermédiaires à notre circuit d'additionneur complet, P_i et G_i , permettant de récrire la sortie comme $S_i = P_i \text{ Xor } r_i$ et la retenue de sortie comme $R_i = P_i r_i + G_i$. Les signaux P_i et G_i ne dépendent que des entrées et sont donc disponibles après le délai des portes ET et XOR. Le chemin de r_i à R_i passe par une porte ET et une porte OU. Pour un additionneur de n bits comprenant n additionneurs complets, on aura une profondeur de retenue totale de $2n$ portes.

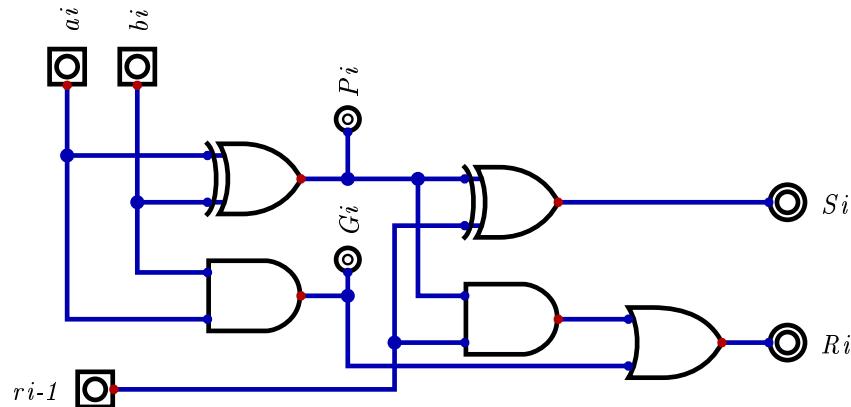


FIGURE 6.21 – Circuit additionneur complet montrant les signaux intermédiaires P_i et G_i

5. Anticipation de retenue

6.7. ADDITIONNEUR BINAIRE

Les valeurs calculées par le circuit complet en chaîne ne seront valides et ne devront être prises en compte que lorsque le délai maximal se sera écoulé. Entre-temps, les valeurs binaires présentes aux différentes sorties assumeront typiquement des valeurs changeantes jusqu'à la stabilisation finale. Le délai de propagation de retenue est un facteur qui limite la vitesse à laquelle on pourra calculer la somme de deux nombres. Et comme l'addition est une opération souvent utilisée, parfois à répétition, pour réaliser d'autres opérations arithmétiques, cette limitation est problématique.

Il serait en théorie possible de ramener à un minimum le délai de calcul de la retenue finale en réalisant cette fonction en deux niveaux, par exemple avec un *produit de sommes*. Cette option n'est pas réaliste, car le nombre d'entrées à considérer en parallèle est prohibitif.

Comme solutions de compromis intermédiaires, un certain nombre de mécanismes ont été élaborés, dont l'approche par anticipation de retenue, que nous allons explorer ici. On fait appel aux deux signaux $P_i = a_i \text{ Xor } b_i$ et $G_i = a_i b_i$, qui donnent respectivement pour la sortie et la retenue de sortie

$$S_i = P_i \text{ Xor } r_{i-1}$$

$$R_i = P_i r_{i-1} + G_i$$

G_i est le signal qui indique la **génération** de retenue, produisant une retenue lorsque a_i et b_i sont tous deux à 1, sans égard à la valeur de la retenue d'entrée r_{i-1} . Le signal P_i est l'indicateur de **propagation** de retenue, parce qu'il détermine si la retenue du niveau précédent r_{i-1} sera propagée à R_i .

En partant du niveau 0, voici les expressions pour les différentes retenues :

$$R_0 = r_0 = \text{in}$$

$$R_1 = G_0 + P_0 R_0$$

$$R_2 = G_1 + P_1 R_1 = G_1 + P_1 (G_0 + P_0 R_0) = G_1 + P_1 G_0 + P_1 P_0 R_0$$

$$R_3 = G_2 + P_2 R_2 = G_2 + P_2 G_1 + P_2 P_1 G_0 + P_2 P_1 P_0 R_0$$

etc.

Les expressions pour les retenues successives sont en forme *somme de produits*, ce qui mène à une implémentation à deux niveaux pour calculer les retenues rapidement. Contrairement à l'approche de propagation de retenue, toutes les retenues sont obtenues après un même délai équivalent à une profondeur de deux portes. En calculant d'abord les différentes valeurs de P_i et G_i pour chaque niveau et en utilisant ces résultats intermédiaires pour, d'une part, alimenter le circuit d'anticipateur de retenue et, d'autre part, effectuer $S_i = P_i \text{ Xor } r_i$, on obtient un additionneur parallèle plus rapide que la configuration en cascade.



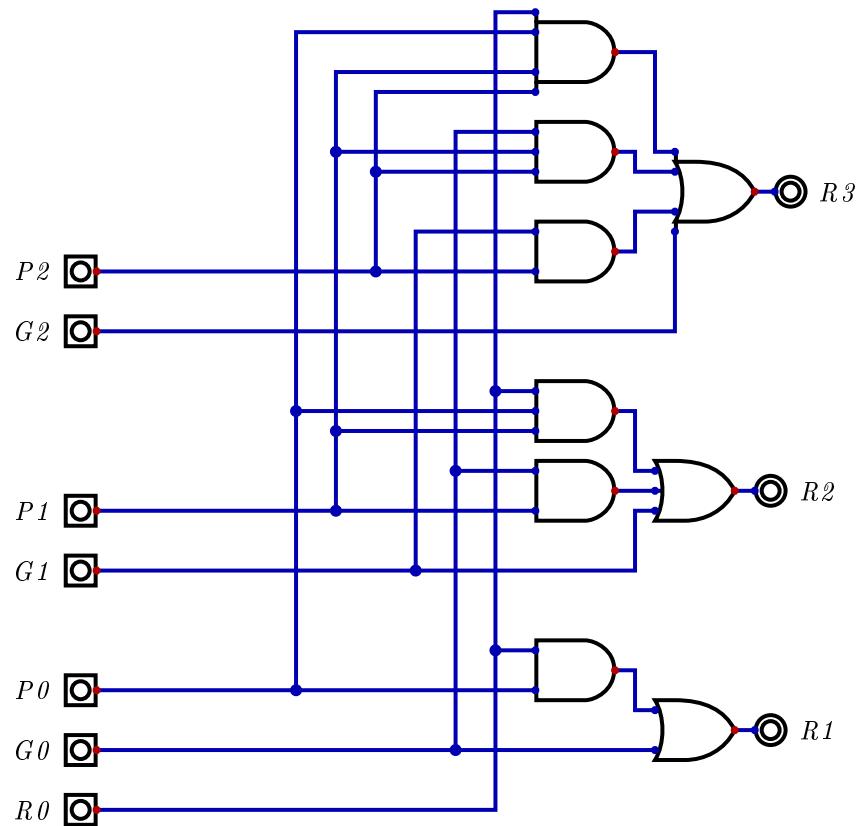


FIGURE 6.22 – Circuit d'anticipateur de retenue pour $n = 4$

6. Soustraction

Pour effectuer une soustraction $A - B$, il faut effectuer $A + (-B)$, c'est-à-dire additionner le complément à deux de B à A . On détermine le complément à deux en obtenant d'abord le complément à un en complémentant chaque bit et en additionnant ensuite 1 à cette valeur par le biais de l'entrée de retenue de l'additionneur. Il est ainsi possible de concevoir un additionneur/soustracteur commandé par un signal de contrôle O . Si $O = 0$, le circuit calcule $A + (B)$ et si $O = 1$, le circuit calcule $A + (-B)$. La complémentation de B se fait au moyen de portes XOR qui calculent $O \text{ Xor } b_i$ et dont la sortie est acheminée à l'entrée B de l'additionneur. Lorsque $O = 1$, leur sortie vaut b'_i .

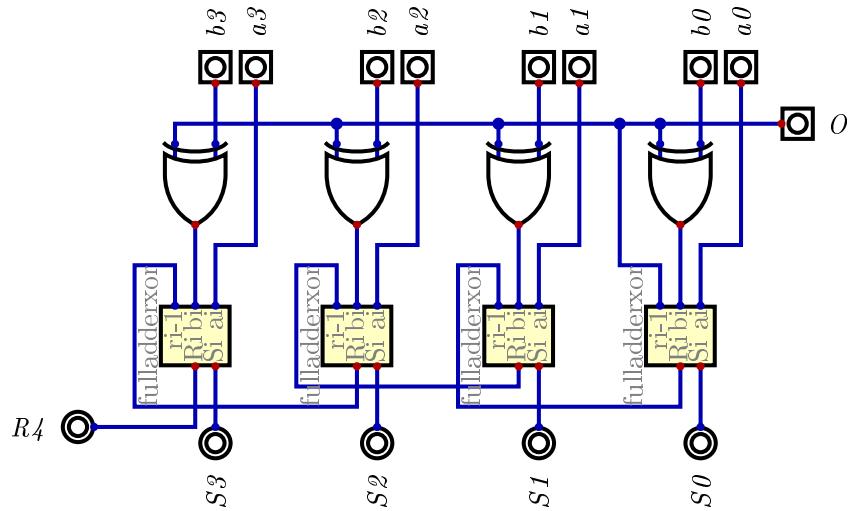


FIGURE 6.23 – Circuit additionneur / soustracteur 4 bits

7. Débordements

Un additionneur ou un soustracteur est conçu en fonction d'une taille de nombres n . Lorsque le résultat de l'opération dépasse la limite pouvant être représentée, on doit détecter cette condition et la signaler par un signal binaire.

Le cas de l'addition de nombres non signés est le plus simple. Il suffit de surveiller la retenue du niveau le plus significatif. Une retenue de 1 signifie un débordement de l'addition.

Les calculs avec des nombres signés en complément à deux peuvent aussi occasionner des débordements, mais la détection doit tenir compte des bits qui indiquent le signe des nombres.

L'addition de deux nombres de signes différents ne peut pas occasionner de débordement, puisque la valeur absolue du résultat sera nécessairement moindre que celle du plus grand des nombres initiaux. Un déborde-

ment ne peut donc se produire que si les deux nombres additionnés sont de même signe, deux positifs ou deux négatifs.

Prenons le cas de nombres représentés sur huit bits en complément à deux. La gamme représentable va de -128 à +127 avec un bit qui représente le signe. Si on additionne $(+50)_{10} = (00110010)_2$ avec $(+100)_{10} = (01100100)_2$, on aura un débordement, car $150 > 127$. On voit dans le tableau suivant les bits qui seront produits par l'addition, avec en évidence les retenues des deux derniers niveaux. Le bit de signe a été séparé des autres.

TABLE 6.4 – Addition de $(+50)_{10} + (+100)_{10} = (00110010)_2 + (01100100)_2$

Retenues	0	1
	0	011 0010
	0	110 0100
	1	001 0110

Refaisons le même exercice avec deux nombres négatifs : on additionne $(-50)_{10} = (1100 1110)_2$ avec $(-100)_{10} = (1001 1100)_2$, qui créera aussi un débordement.

TABLE 6.5 – Addition de $(-50)_{10} + (-100)_{10} = (1100 1110)_2 + (1001 1100)_2$

Retenues	1	0
	1	100 1110
	1	001 1100
	0	110 1010

On peut dans les deux cas détecter le débordement en observant que la retenue du dernier niveau et la retenue de l'avant-dernier niveau sont différentes. On peut vérifier facilement que les autres cas sans débordement donnent des retenues égales. Donc, si on fait un OU-exclusif entre ces deux retenues, un résultat 1 indiquera un débordement. Ce mécanisme de détection de débordement a été ajouté au circuit additionneur/soustracteur 4 bits dans la figure suivante pour générer le signal D qui indique un débordement.

6.8 Multiplexeur

Un multiplexeur est un circuit combinatoire qui sélectionne le signal qui provient d'une de ses entrées, et fait que sa sortie est égale à l'entrée sélectionnée. Les signaux de sélection fonctionnent typiquement selon un encodage binaire, ce qui suppose un nombre d'entrées de la forme 2^n . On désigne le multiplexeur par le nombre de signaux d'entrées à sélectionner.

1. Multiplexeur deux-vers-un



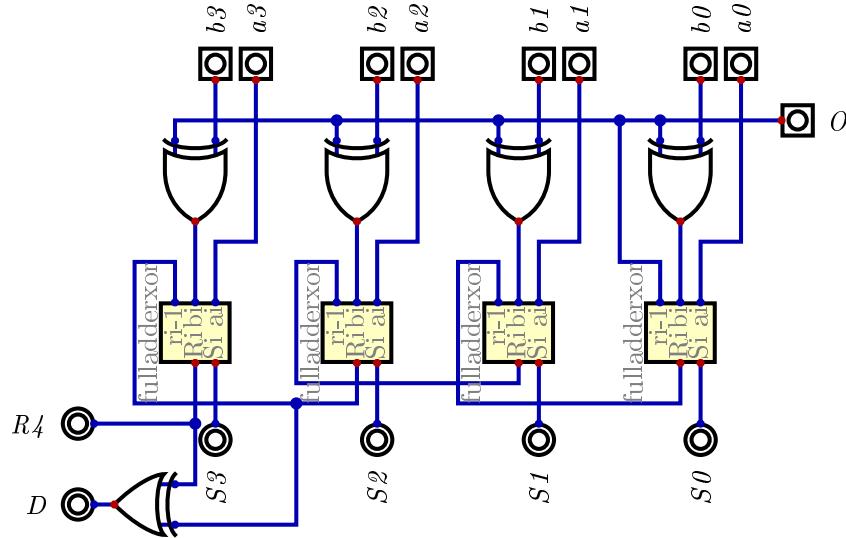


FIGURE 6.24 – Circuit additionneur/soustracteur 4 bits avec débordement

Le multiplexeur le plus simple utilise un seul signal de sélection S qui permet de choisir une de deux entrées I_0 ou I_1 pour agir sur la sortie Y .

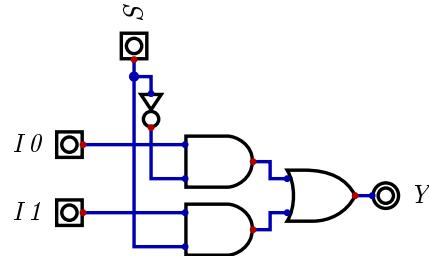


FIGURE 6.25 – Circuit du multiplexeur deux-vers-un

2. Multiplexeur quatre-vers-un

Un multiplexeur quatre-vers-un permet de choisir une de quatre entrées en utilisant deux signaux de sélection. Pour simplifier la représentation symbolique, les deux signaux de sélection sont représentés comme un seul fil, qui correspond en fait à une paire de signaux S_0 et S_1 . Pour un multiplexeur à 2^n entrées, on aurait un vecteur de n signaux de sélection.

6.9 Décodeur

Un décodeur est un circuit combinatoire qui sert à interpréter des données encodées, le plus souvent en binaire. Il prend un groupe (vecteur) de n bits



6.9. DÉCODEUR

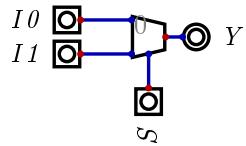


FIGURE 6.26 – Symbole du multiplexeur deux-vers-un

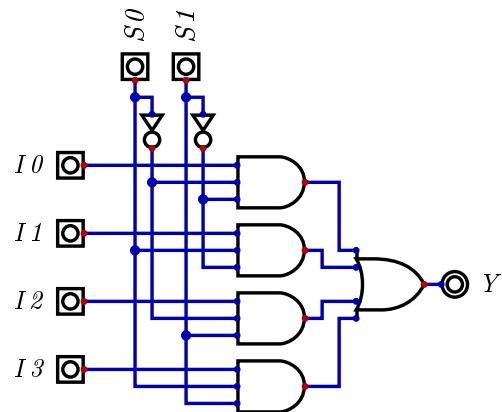


FIGURE 6.27 – Circuit du multiplexeur quatre-vers-un

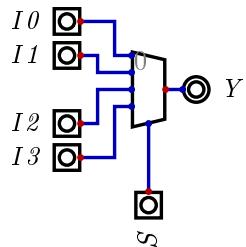


FIGURE 6.28 – Symbole du multiplexeur quatre-vers-un

TABLE 6.6 – Tableau de vérité du multiplexeur quatre-vers-un

S_1	S_0	Y
0	0	I_0
0	1	I_1
1	0	I_2
1	1	I_3

6.9. DÉCODEUR

en entrée, et active une sortie parmi jusqu'à 2^n sorties différentes. Dans le cas où certaines combinaisons d'entrées ne sont pas utilisées, moins de 2^n sorties peuvent être produites.

Dans un décodeur générique, chaque combinaison binaire distincte activera une seule sortie. Il y a une correspondance directe entre chaque sortie possible et un minterm d'entrée.

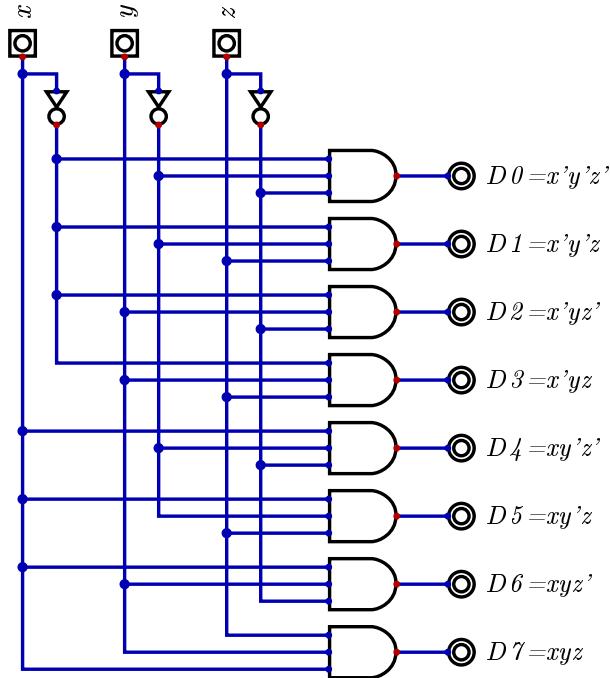


FIGURE 6.29 – Circuit du décodeur trois-vers-huit

TABLE 6.7 – Tableau de vérité du décodeur trois-vers-huit

x	y	z	D_0	D_1	D_2	D_3	D_4	D_5	D_6	D_7
0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0
1	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0
1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	1

1. Décodeur avec sortie active basse et signal de contrôle

On peut aussi concevoir des décodeurs basés sur des portes NAND et



6.9. DÉCODEUR

dont la sortie sélectionnée est active au niveau bas. Une autre fonction utile est un signal de contrôle E qui n'active une sortie que lorsqu'il est activé.

Le décodeur deux-vers-quatre, dont le circuit est présenté ci-dessous, comporte ces deux caractéristiques. Comme on peut voir dans le tableau de vérité, tant que le signal de contrôle est inactif ($E = 1$ puisque ce signal est également actif bas), les sorties sont inactives (au niveau 1) quelles que soient les entrées x et y . Lorsque $E = 0$, une seule sortie passe à 0, selon le code binaire présent aux entrées x et y . Notez que ce décodeur a été conçu et étiqueté en fonction d'entrées x et y qui sont actives haut.

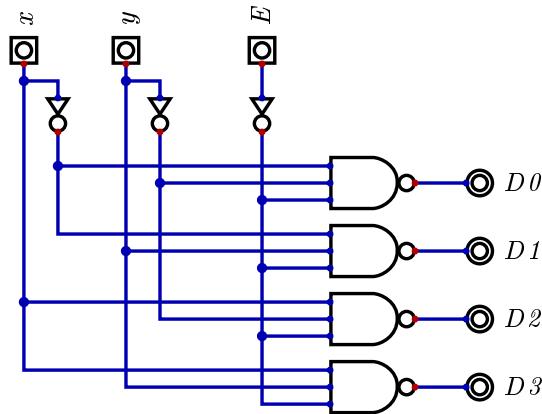


FIGURE 6.30 – Décodeur à sortie active basse

TABLE 6.8 – Tableau de vérité, décodeur 2 vers 4 avec sortie active basse

E	x	y	D_0	D_1	D_2	D_3
0	0	0	0	1	1	1
0	0	1	1	0	1	1
0	1	0	1	1	0	1
0	1	1	1	1	1	0
1	0	0	1	1	1	1
1	0	1	1	1	1	1
1	1	0	1	1	1	1
1	1	1	1	1	1	1

2. Implémentation de fonctions arbitraires au moyen d'un décodeur

Puisqu'un décodeur active sélectivement les 2^n minterms possibles à partir de ses n entrées, il est possible d'implémenter, en *somme de produits*, une fonction quelconque en acheminant les minterms de la fonction à une porte OU. Il est même possible d'implémenter plusieurs fonctions différentes, en leur consacrant chacune une porte OU de sortie.

Voici par exemple une fonction réalisée à partir d'un décodeur trois-vers-huit. L'entrée I correspond à un vecteur de trois bits. Le tableau de vérité correspondant est donné. On peut voir que les minterms choisis permettent d'implémenter

$$Y = \sum(0, 2, 5, 6)$$

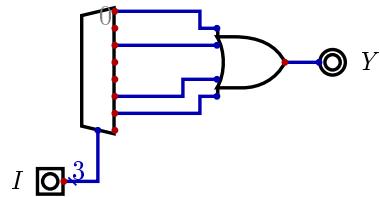


FIGURE 6.31 – Fonction arbitraire réalisée au moyen d'un décodeur

TABLE 6.9 – Tableau de vérité pour la fonction arbitraire

I_2	I_1	I_0	Y
0	0	0	1
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	0
1	0	0	0
1	0	1	1
1	1	0	1
1	1	1	0

Une fonction qui comporte de nombreux minterms exige l'utilisation d'une porte OU avec un grand nombre d'entrées. Si la fonction à réaliser exige plus de $2^n/2$ minterms, il est alors plus avantageux d'implémenter le complément de la fonction, qui nécessitera moins de $2^n/2$ minterms, et d'inverser ensuite la sortie pour obtenir la fonction.

6.10 Encodeur

Un encodeur effectue le travail inverse du décodeur : lorsqu'une de ses 2^n (ou moins) entrées est activée, il donne le code binaire correspondant sur ses n sorties vues comme un vecteur binaire. Le circuit ne nécessite pas vraiment d'entrée pour D_0 .

Cette configuration d'encodeur exige qu'une seule entrée soit activée à la fois. Activer plus d'une entrée ne correspond en effet à rien de valide : comment donner un sens à une telle combinaison au moyen d'un vecteur de n bits ? Les sorties produites alors seront des vecteurs binaires sans signification.

6.10. ENCODEUR

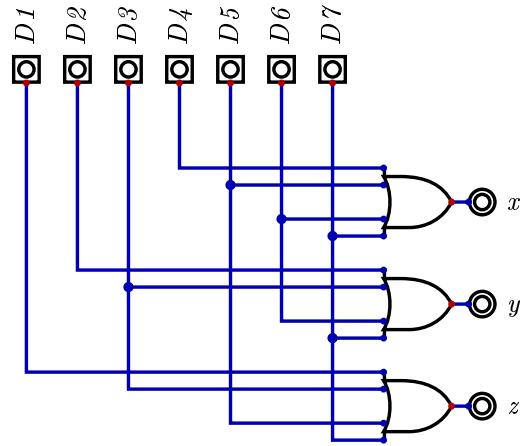


FIGURE 6.32 – Encodeur 3 bits

TABLE 6.10 – Tableau de vérité pour l'encodeur 3 bits

D_0	D_1	D_2	D_3	D_4	D_5	D_6	D_7	x	y	z
1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0
0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	1
0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0
0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0
0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1

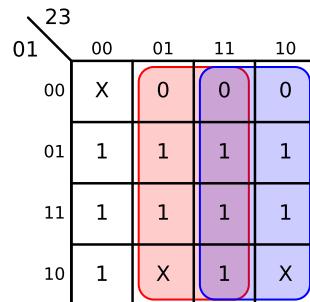
1. Encodeur à priorité

Un encodeur à priorité met en oeuvre une priorité entre les entrées. S'il y a plus d'une entrée 1 en même temps, la sortie sera celle qui correspond à l'entrée active qui a la plus grande priorité. Voici le tableau de vérité pour un encodeur 2 bits à priorité, dans lequel on a ajouté une sortie V qui indique la validité des sorties. Si aucune entrée n'est active, $V = 0$ et les sorties x et y ne doivent pas être prises en compte.

Lorsque des entrées sont activées, c'est celle qui a le plus grand indice qui est prioritaire.

TABLE 6.11 – Tableau de vérité pour encodeur 2 bits à priorité

D_0	D_1	D_2	D_3	x	y	V
0	0	0	0	X	X	0
1	0	0	0	0	0	1
X	1	0	0	0	1	1
X	X	1	0	1	0	1
X	X	X	1	1	1	1


 FIGURE 6.33 – Diag-K pour x de l'encodeur à priorité

En simplifiant, on trouve les expressions suivantes :

$$x = D_2 + D_3$$

$$y = (D_1 D'_2) + D_3$$

$$V = D_0 + D_1 + D_2 + D_3$$

Puisque le terme $x = D_2 + D_3$ est déjà calculé pour x , on peut le réutiliser pour construire le terme pour V , tel qu'illustré ci-dessous, ce qui évite d'utiliser une porte OU à quatre entrées.

		23	
	01	00	01
00	X	1	1
01	1	1	1
11	1	1	1
10	0	0	0

FIGURE 6.34 – Diag-K pour y de l'encodeur à priorité

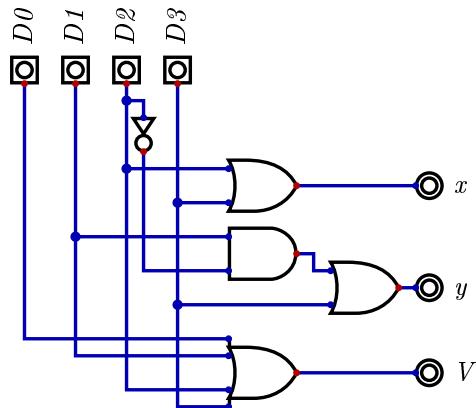


FIGURE 6.35 – Encodeur 2 bits à priorité, en P de S

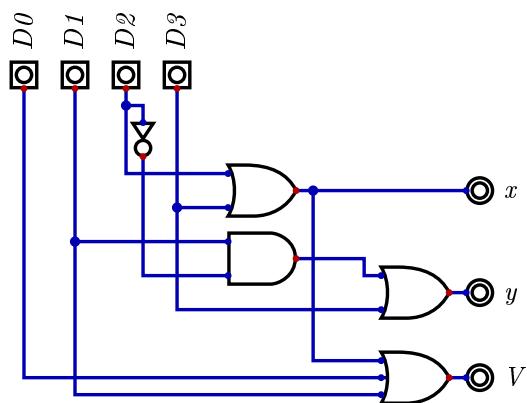


FIGURE 6.36 – Encodeur 2 bits à priorité avec ré-utilisation d'un des termes

6.11 Comparateur de magnitude

Comparer la magnitude de deux nombres binaires est une opération qui peut se systématiser, comme on l'a fait pour l'addition. Considérons deux nombres binaires non signés, A et B de même taille n , avec leurs bits respectifs a_i et b_i . Nous voulons que notre comparateur active une des trois sorties, selon le cas : $A < B$, $A = B$ ou $A > B$. Pour illustrer, nous considérerons $n = 4$.

$$a_3a_2a_1a_0$$

$$b_3b_2b_1b_0$$

Nous aurons besoin d'une fonction qui permet de déterminer si deux bits sont égaux. Cette fonction correspond à la fonction **Équivalence** ou NOR-exclusif $a_i b_i + a'_i b'_i$. Si les bits diffèrent en position i , $a_i = 1$ nous permet de conclure que $A > B$ et, à l'inverse, $a_i = 0$ nous indique que $A < B$. Nous avons ainsi les éléments qui permettent d'effectuer une comparaison pour un bit, comme on peut en voir l'implémentation sur la figure suivante.

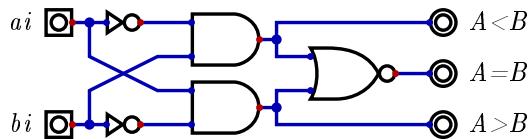


FIGURE 6.37 – Comparateur de magnitude

Notre démarche de conception pour n bits sera calquée sur la procédure que nous utilisons intuitivement pour faire une telle comparaison. La comparaison commence au niveau du bit le plus significatif. Si ces bits sont égaux, on considère la position suivante, jusqu'à atteindre une position i où les bits diffèrent ou jusqu'à atteindre la fin des nombres (c'est-à-dire $i = 0$). Si les bits diffèrent en position i , $a_i = 1$ nous permet de conclure que $A > B$, alors que $a_i = 0$ nous indique que $A < B$.

Les signaux intermédiaires $x_i = a_i b_i + a'_i b'_i$ qui indiquent si deux bits d'une position sont égaux seront mis à profit pour alimenter un réseau de conditions en forme *somme de produits* qui mettront en application les règles énoncées. Les signaux de sortie binaires sont $(A = B)$, $(A < B)$, $(A > B)$. D'une part, la régularité des opérations simplifie la conception et, d'autre part, l'implémentation sera simplifiée du fait que certains des termes nécessaires peuvent être réutilisés.

$$(A = B) = x_3x_2x_1x_0$$

$$(A < B) = a'_3b_3 + x_3a'_2b_2 + x_3x_2a'_1b_1 + x_3x_2x_1a'_0b_0$$

$$(A > B) = a_3b'_3 + x_3a_2b'_2 + x_3x_2a_1b'_1 + x_3x_2x_1a_0b'_0$$

6.12. DÉMULTIPLEXEUR

On obtient ainsi un comparateur pour des nombres de quatre bits, tel qu'illustré.

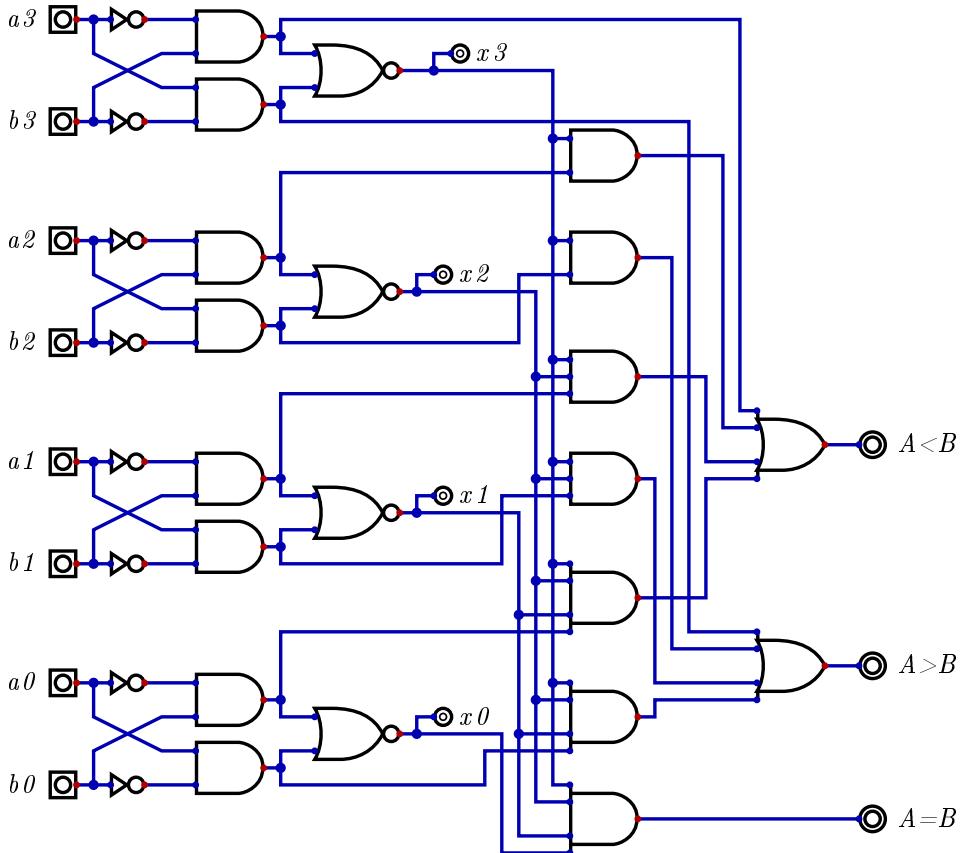


FIGURE 6.38 – Comparateur de magnitude 4 bits

6.12 Démultiplexeur

Un démultiplexeur achemine la valeur logique de son entrée à une sortie (parmi 2^n sorties) sélectionnée par un code binaire de sélection. Le démultiplexeur de la figure suivante comporte trois bits de sélection et permet donc d'acheminer la valeur de l'entrée I vers une des huit sorties $O_i, i = 0, \dots, 7$. On peut aussi interpréter ce circuit comme un décodeur trois-vers-huit avec une entrée signal de contrôle (*enable*) I .

6.12. DÉMULTIPLEXEUR

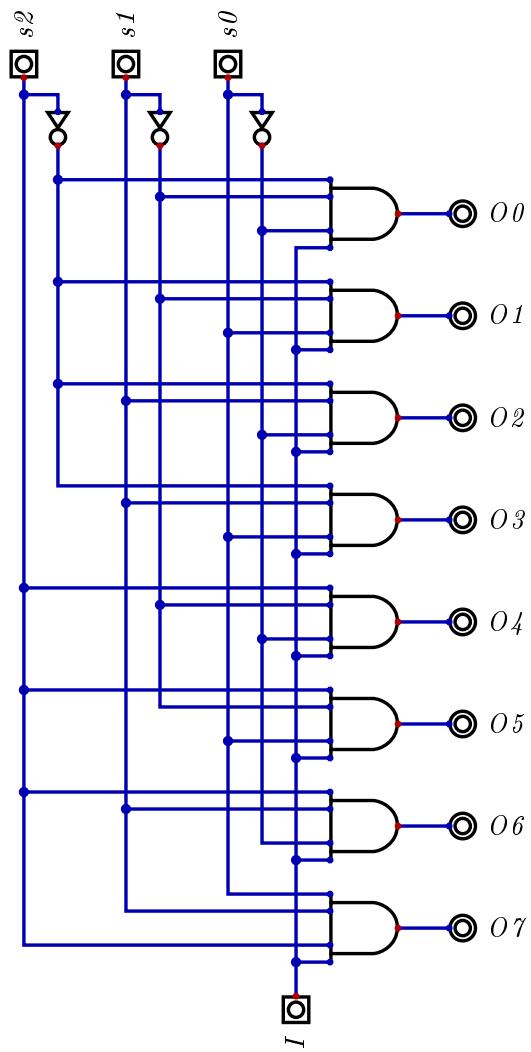


FIGURE 6.39 – Démultiplexeur un-vers-huit

6.13 Encodeurs divers

Il est possible de concevoir des encodeurs pour des fonctions spécialisées, comme des encodeurs pour commander des affichages. La démarche de conception s'apparente largement à celles que nous avons vues dans les exemples précédents.

6.14 Portes à trois états et tampon de bus

Les portes à trois états ajoutent un troisième état de fonctionnement aux sorties : en plus des niveaux logiques bas et haut conventionnels, un troisième état appelé **haute impédance** fait en sorte que la sortie se comporte comme si elle n'était plus connectée au circuit. La sortie n'agit pas sur le reste du circuit, les autres portes dont les entrées sont alimentées par la porte en haute impédance ne sont aucunement affectées par celle-ci. Pour activer cet état de sortie haute impédance, une entrée de contrôle est ajoutée.

Le figure ci-dessous montre une porte tampon à trois états. Avec **Contrôle** = 0, la sortie est en haute impédance; avec **Contrôle** = 1, la sortie est égale à l'entrée.

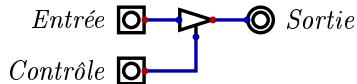


FIGURE 6.40 – Porte tampon à trois états

En plaçant des tampons à trois états à chaque sortie d'un décodeur, on peut réaliser un multiplexeur n -vers-un en reliant les sorties des tampons à une sortie unique. Ainsi, lorsqu'une entrée est sélectionnée au moyen des entrées de sélection, c'est sa valeur qui se retrouve à la sortie du dispositif. La valeur Z représente l'état haute impédance. Lorsque l'entrée de contrôle $E = 0$, la sortie est en haute impédance.

TABLE 6.12 – Tableau de vérité pour un multiplexeur quatre-vers-un trois états

s_1	S_0	E	I_0	I_1	I_2	I_3	Y
X	X	0	X	X	X	X	Z
0	0	1	I_0	X	X	X	I_0
0	1	1	X	I_1	X	X	I_1
1	0	1	X	X	I_2	X	I_2
1	1	1	X	X	X	I_3	I_3

La fonctionnalité trois-états permet aussi de concevoir un émetteur-récepteur de bus. Ce dispositif, illustré à la figure suivante (??), permet d'établir une connexion bidirectionnelle entre I/O et $0/I$. Lorsque l'entrée de contrôle $E = 0$, c'est le tampon du haut de la figure qui est actif, et $0/I$ détermine la valeur de

6.14. PORTES À TROIS ÉTATS ET TAMPON DE BUS

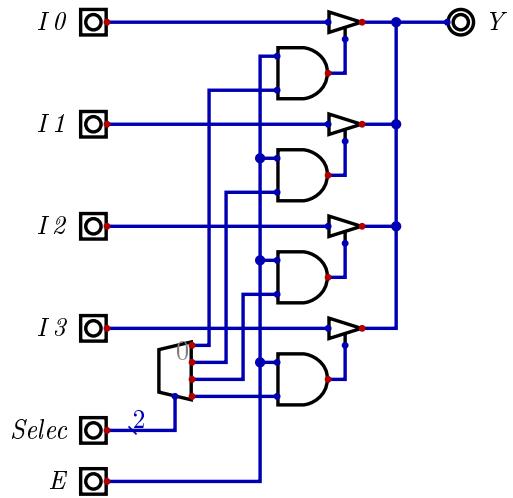


FIGURE 6.41 – Multiplexeur quatre-vers-un trois états

I/O. Lorsque $E = 1$, c'est le tampon du bas qui est actif, et I/O détermine la valeur de O/I.

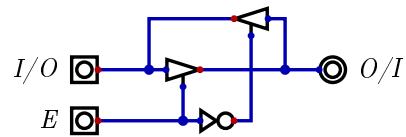


FIGURE 6.42 – Émetteur-récepteur de bus

Deuxième partie

Circuits logiques séquentiels

Chapitre 7

Circuits séquentiels

7.1 Objectifs

- Identifier un circuit logique séquentiel
- Faire la distinction entre les circuits séquentiels synchrones et asynchrones
- Se familiariser avec les principaux types de loquets, en expliquer le fonctionnement
- Se familiariser avec les principaux types de bascules, en expliquer le fonctionnement

7.2 Modèle d'un circuit séquentiel

Les circuits logiques séquentiels sont ceux qui comportent de la mémoire. Le modèle général d'un circuit séquentiel est illustré sur la figure ???. On y voit qu'il y a une boucle de rétroaction, qui fait que les valeurs binaires stockées dans les éléments de mémoire contribuent au calcul des sorties. Les sorties du circuit à un instant donné ne dépendent donc pas seulement des entrées présentes à ce moment, mais aussi de ces valeurs qui sont mémorisées dans le système. Pour décrire cette situation dans laquelle se trouvent les valeurs stockées en mémoire, on parle de l'**état** du système. Selon les entrées et l'état à un instant donné, le système pourra changer d'état selon les changements qui seront apportés par la portion combinatoire aux valeurs mémorisées.

On verra donc le système évoluer au fil du temps, passant d'un état à un autre, et générant des sorties en fonction des entrées et de l'état du moment. Intuitivement, on peut penser que le nombre d'états distincts sera fonction du nombre de valeurs binaires qui seront mémorisées. Le comportement d'un système séquentiel est donc caractérisé par une séquence temporelle d'entrées, de sorties et de valeurs internes d'état.

On peut distinguer les circuits séquentiels selon la relation de synchronisation qui existe entre les différents signaux du système. Dans un circuit séquentiel

7.2. MODÈLE D'UN CIRCUIT SÉQUENTIEL

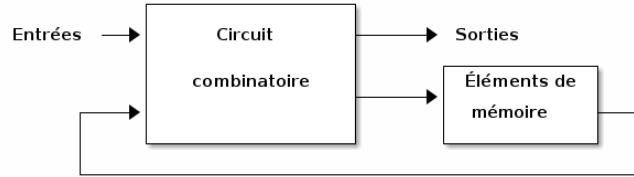


FIGURE 7.1 – Modèle de circuit séquentiel

synchrone, le comportement du système peut se définir en fonction des valeurs de ses signaux à des instants discrets prédéterminés.

Le comportement d'un circuit séquentiel **asynchrone** dépend à tout moment des signaux d'entrée et de l'ordre dans lequel ces signaux changent.

Un circuit séquentiel synchrone fait appel à un signal spécial appelé **horloge** qui rythme les changements d'état et de sorties afin qu'ils se produisent à des instants discrets. Les éléments de mémoire qui stockent les valeurs binaires sont appelés **bascules** (*flip-flops* en anglais). Il existe différents types de bascules. Nous les étudierons en détail, car elles sont à la base des circuits séquentiels les plus utilisés. La figure ?? présente le modèle général d'un circuit séquentiel synchrone.

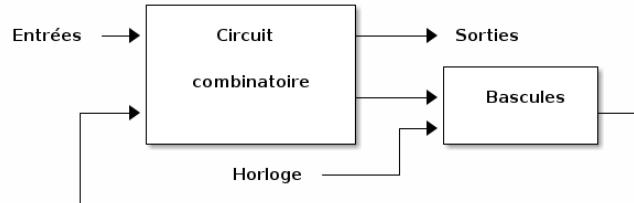


FIGURE 7.2 – Modèle de circuit séquentiel synchrone

Le signal d'horloge est typiquement une onde carrée, comme illustré sur la figure ??.

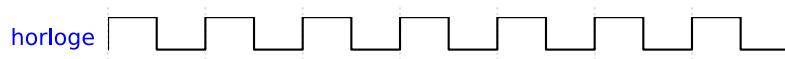


FIGURE 7.3 – Signal d'horloge

7.3 Éléments de mémoire

Un élément de mémoire peut maintenir son état binaire indéfiniment (à condition, évidemment, qu'il soit alimenté). Son état est observable par l'intermédiaire de ses sorties. On doit agir via la ou les entrées de l'élément pour le faire changer d'état. Les différents types d'éléments de mémoire sont caractérisés par le nombre et le type d'entrées.

Les éléments de mémoire qui sont contrôlés par les niveaux de leurs entrées sont appelés des **loquets** (*latches* en anglais). Les éléments contrôlés par des changements ou **transitions** de niveaux sont appelés des bascules. Les transitions sont appliquées à une entrée spéciale d'horloge qui sert à déclencher les changements d'état à des instants précis. Les loquets sont des ingrédients de base dans la conception des bascules. Nous les étudierons en premier.

7.4 Loquets

1. Loquet SR

Le loquet SR est formé de deux portes NOR interconnectées et comporte deux entrées : S pour **Set**, qui permet de mémoriser une valeur 1, et R pour **Reset**, qui permet de mémoriser une valeur 0. Le schéma classique du loquet SR montré sur la figure ?? ne fait pas ressortir la boucle de rétroaction, mais si on déplace un peu les éléments sans changer les connexions, on voit mieux le lien de retour caractéristique de la boucle. Sur la figure ??, la porte reliée à S a été placée devant, mais nous aurions pu tout aussi bien mettre l'autre porte en avant. Aucune des deux n'est vraiment devant l'autre, puisqu'il s'agit d'une boucle n'ayant ni début ni fin.

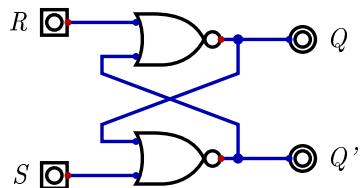


FIGURE 7.4 – Schéma du loquet SR avec portes NOR

Quand les sorties sont $Q = 1, Q' = 0$, on dit que le loquet est dans l'état activé (**set**). Lorsque $Q = 0, Q' = 1$, le loquet est désactivé (**reset**). Les sorties Q et Q' sont normalement complémentaires. Si on active la condition d'entrée $S = 1, R = 1$, les deux sorties seront à 0, mais lorsqu'on relâchera les entrées, le loquet passera à un état imprévisible, voire instable. Dans une application normale, on voudra éviter le cas d'entrée $S = 1, R = 1$.

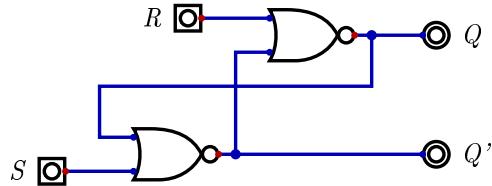


FIGURE 7.5 – Schéma du loquet SR NOR mettant la boucle en évidence

En fonctionnement normal, à moins de vouloir changer l'état, on garde les deux entrées à $S = 0, R = 0$ et l'état du loquet se maintient. En appliquant le niveau 1 pendant un certain temps à S seulement, le loquet s'active, peu importe l'état dans lequel il se trouvait auparavant. On doit s'assurer de ramener l'entrée S à 0 avant d'apporter d'autres changements aux entrées, pour éviter le cas interdit $S = 1, R = 1$.

De même, en appliquant le niveau 1 pendant un certain temps à R seulement, le loquet se désactive, peu importe l'état dans lequel il se trouvait auparavant.

TABLE 7.1 – Loquet SR NOR : tableau de fonctionnement

S	R	Q	Q'
1	0	1	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	0	0	1
1	1	0	0

après $s = 1, R = 0$

après $s = 0, R = 1$

interdit

On peut aussi concevoir un loquet avec des portes NAND, comme sur la figure ???. Le fonctionnement est sensiblement le même, si ce n'est que les niveaux sont inversés par rapport au loquet NOR comme on peut le voir sur le tableau de fonctionnement (tableau ??). Par exemple, on garde les deux entrées à $S = 1, R = 1$ pour maintenir l'état du loquet.

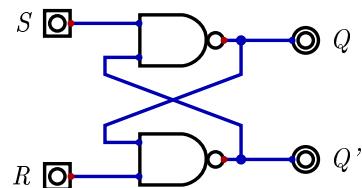


FIGURE 7.6 – Loquet SR en portes NAND

On peut ajouter un signal de contrôle d'entrée E (*enable*) pour contrôler quand le loquet pourra être affecté par les signaux d'entrée. Le circuit est représenté à la figure ???. Comme on peut voir dans le tableau ??, les

TABLE 7.2 – Loquet SR NAND : tableau de fonctionnement

S	R	Q	Q'
1	0	0	1
1	1	0	1
0	1	1	0
1	1	1	0
0	0	1	1

après $s = 1, R = 0$
après $s = 0, R = 1$
interdit

sorties des portes NAND d'entrée demeurent à 1 tant que $E = 0$, et le loquet ne peut pas être affecté par les entrées S et R . Quand on active $E = 1$, le circuit peut être actionné par les entrées S et R . La condition pour activer est $S = 1, R = 0$; pour désactiver, c'est $S = 0, R = 1$. Lorsque $E = 1$, on ne doit pas faire $S = 1, R = 1$, car on mettrait le loquet dans un état indéterminé.

Le loquet SR avec contrôle est surtout important comme ingrédient de base pour la conception de bascules.

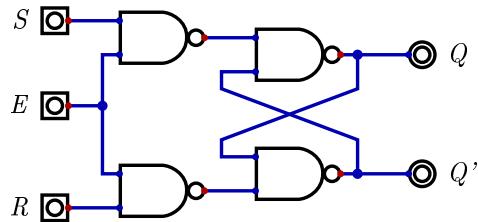


FIGURE 7.7 – Loquet SR NAND avec signal de contrôle

TABLE 7.3 – Loquet SR avec signal de contrôle : tableau de fonctionnement

E	S	R	Prochain Q
0	X	X	inchangé
1	0	0	inchangé
1	0	1	$Q = 0$
1	1	0	$Q = 1$
1	1	1	indéterminé

2. Loquet D Une option pour éliminer la condition qui fait apparaître un état indéterminé est de s'assurer de toujours commander S et R avec des signaux complémentaires. C'est ainsi qu'on arrive au loquet D, illustré sur la figure ??, qui ne comporte qu'une entrée de donnée D et une entrée de contrôle E . La valeur de D est reflétée à Q lorsque $E = 1$ et se maintient après que E passe à 0 (tableau ??).

Le symbole graphique d'un loquet D est illustré à la figure ??.

7.5. APPLICATION : REBONDS D'INTERRUPTEURS

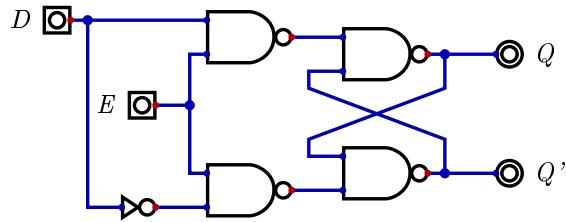


FIGURE 7.8 – Schéma du loquet D

TABLE 7.4 – Loquet D : tableau de fonctionnement

E	D	Prochain Q
0	X	inchangé
1	0	$Q = 0$
1	1	$Q = 1$

7.5 Application : rebonds d'interrupteurs

Lorsqu'on utilise un interrupteur pour commuter un signal entre les niveaux qui correspondent aux valeurs logiques 0 et 1, le contact ne se fait pas de façon franche sans hésitations, et le signal observé rebondit plusieurs fois avant de se stabiliser à sa valeur, comme on peut le voir sur la partie de gauche de la figure ???. Ces rapides allers-retours entre les niveaux peuvent bien souvent déclencher un circuit logique et le mettre dans un état imprévisible. Pour éviter ce problème, on peut faire appel à un loquet selon la configuration de la partie droite de la figure. Le loquet réagit dès que l'entrée B passe à 0. Même si cette entrée remonte à 1, la valeur Q est maintenue. On obtient donc une transition franche sur Q .

7.6 Bascules (Flip-flops)

Les loquets peuvent remplir le rôle de mémoriser des valeurs binaires, mais le fait que les changements d'état soient activés par un **niveau** pose des difficultés. En effet, si les valeurs à l'entrée changent pendant que le signal de contrôle est actif, la valeur qui sera mémorisée par la rétroaction sera la dernière qui aura eu le temps de s'y établir, qui ne sera pas nécessairement la valeur souhaitée. Si la sortie du loquet est acheminée, directement ou à travers un circuit combinatoire, vers ses entrées ou les entrées d'autres loquets (activés par le même signal de



FIGURE 7.9 – Symbole du loquet D

7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

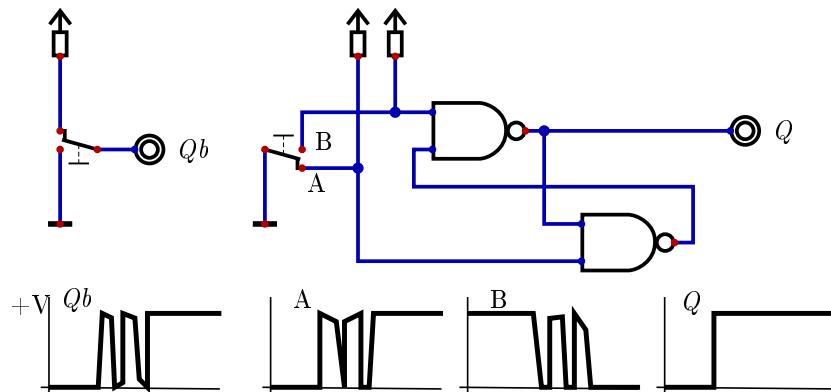


FIGURE 7.10 – Contacts et rebonds

contrôle) dans une boucle du circuit séquentiel, il se peut que les délais de propagation et de prise en compte des entrées fassent que la sortie globale du circuit séquentiel soit imprévisible.

La conception des bascules vise à corriger ce problème, en établissant un instant précis et prévisible de déclenchement où les valeurs d'entrée seront prises en compte systématiquement. Le concept essentiel est que l'état d'une bascule est modifié uniquement au moment où il y a un changement dans son signal de contrôle. Ce changement momentané est appelé **transition** et on dit que c'est la transition qui provoque le changement d'état qui **déclenche** la bascule.

On parlera de déclenchement sur le **front montant** lorsque la transition qui provoque le déclenchement passe d'un niveau bas vers un niveau élevé, et de déclenchement sur le **front descendant** dans le cas d'une transition du haut vers le bas. On illustre parfois le front de déclenchement au moyen d'une flèche, comme on peut le voir sur la figure ??.

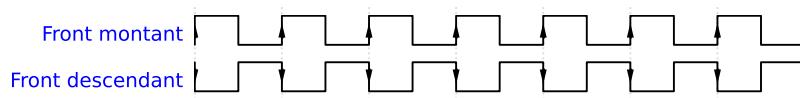


FIGURE 7.11 – Signaux d'horloge avec fronts de déclenchement

1. Bascule D

Le secret pour isoler la valeur mémorisée par l'élément de mémoire des changements qui pourraient survenir sur les entrées consiste à utiliser un mécanisme semblable à celui d'un sas. Selon le *Larousse*, la définition d'un sas est

Enceinte ou passage clos, muni de deux portes ou systèmes de fermeture dont on ne peut ouvrir l'un que si l'autre est fermé et

7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

qui permet de passer ou de faire passer d'un milieu à un autre en maintenant ceux-ci isolés l'un de l'autre.

Dans notre contexte, nous utiliserons deux loquets en série, avec la sortie du premier, appelé **maître**, reliée à l'entrée du second, appelé **esclave**. Le loquet maître sera activé par le signal d'horloge, alors que le loquet esclave sera activé par le complément du signal d'horloge. De cette façon, un seul des loquets sera actif à la fois, comme dans un sas. La figure ?? illustre la configuration pour réaliser une bascule D maître-esclave.

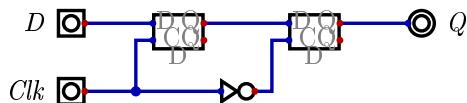


FIGURE 7.12 – Bascule D maître-esclave

Lorsque le signal d'horloge est au niveau haut, seul le loquet maître pourra réagir au signal d'entrée. Puis, lorsque le signal d'horloge sera au niveau bas, ce premier loquet sera désactivé, sa sortie sera maintenue, et le deuxième loquet sera activé. Comme l'entrée du loquet esclave est alimentée par le loquet maître dont la sortie est maintenue, c'est la valeur mémorisée par le maître qui sera mémorisée dans l'esclave et qui apparaîtra donc en sortie de l'ensemble.

La valeur qui sera ultimement mémorisée est celle qui se trouvait tout juste avant la transition de l'horloge passant du niveau haut vers le niveau bas. Nous avons donc créé une bascule sensible au front descendant.

En résumé :

- La sortie Q ne changera qu'une fois par cycle d'horloge.
- Un changement de valeur sera causé par la valeur d'entrée présente juste avant le front descendant de l'horloge.
- La valeur de sortie changera effectivement (s'il y a lieu) pendant la demi-période basse de l'horloge.

D'autres configurations permettent de réaliser ce comportement de sas. Par exemple, le circuit de la figure ?? utilise trois éléments en loquet SR NAND : les deux premiers sont activés par le signal de donnée D et l'horloge, et le dernier mémorise et fournit le signal de sortie Q . Cette configuration réalise une bascule D à déclenchement sur front montant.

Pour bien comprendre le comportement du circuit, la série de figures suivantes permet d'en suivre le fonctionnement. Sur les figures, les valeurs binaires sont indiquées par des couleurs : un signal en vert sombre dénote la valeur 0 et un signal en vert clair représente la valeur 1.

Comme on peut le voir sur la figure ??, lorsque $clk = 0$, les entrées intermédiaires S et R sont maintenues au niveau 1, quelle que soit la valeur de l'entrée D , ce qui assure de maintenir la valeur de sortie en Q .

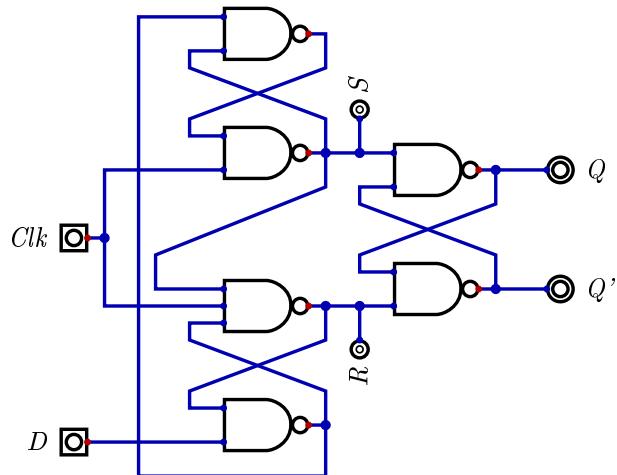


FIGURE 7.13 – Bascule D à déclenchement sur front montant

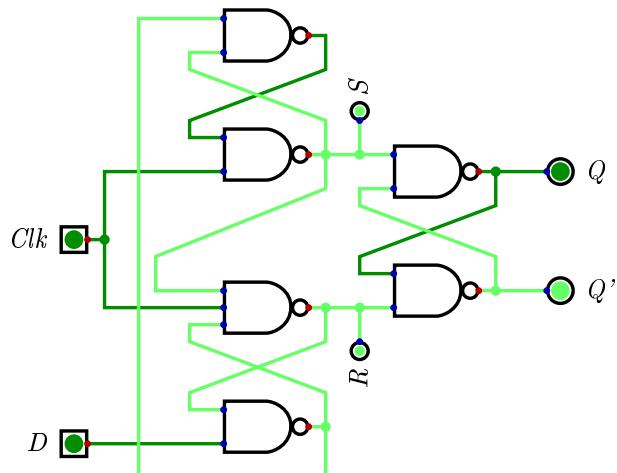
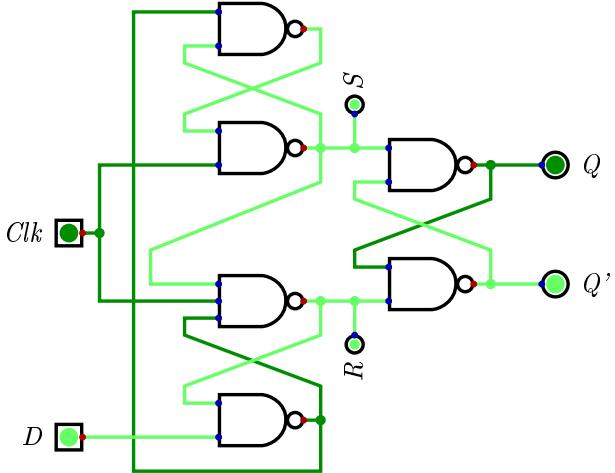
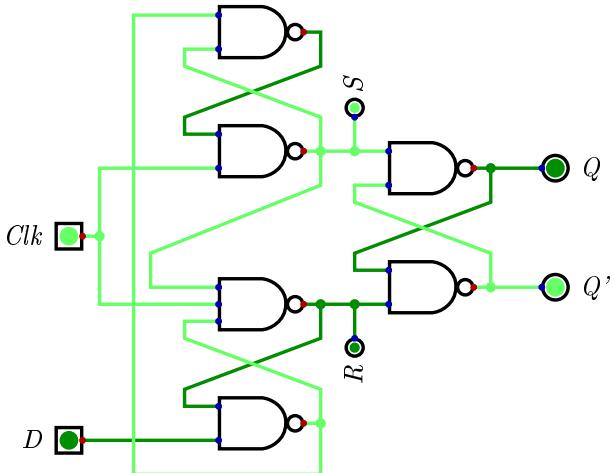


FIGURE 7.14 – Bascule au repos $clk = 0, D = 0$


 FIGURE 7.15 – Bascule au repos $clk = 0, D \rightarrow 1$

Même lorsque l'entrée de donnée D change, la valeur de sortie est maintenue, comme on le voit sur la figure ??.

Si l'entrée de donnée $D = 0$ lorsque clk passe à 1, R devient 0, ce qui met Q à 0 (opération *reset*) (figure ??).


 FIGURE 7.16 – Bascule *reset* $clk \rightarrow 1, D = 0$

Si l'entrée de donnée D change pendant que $clk = 1$, comme sur la figure ??, R reste à 0, parce que la porte NAND à trois entrées a ses trois entrées à 1 : par le signal $clk = 1$, par la rétroaction du signal S et par le signal de sortie de la porte NAND du bas.

7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

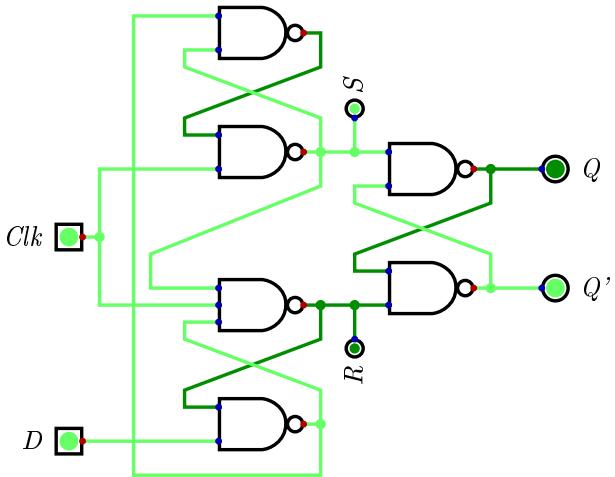


FIGURE 7.17 – Bascule $clk = 1, D \rightarrow 1$

Quand clk revient à 0, on a $S = 1, R = 1$ et la sortie Q ne peut plus changer.

La figure ?? présente la bascule dans l'état $Q = 0$ avec l'entrée de donnée $D = 1$, juste avant que clk passe à 1. On voit que les deux portes NAND du haut sont prêtes à provoquer un changement d'état de S lorsque l'horloge passera à 1.

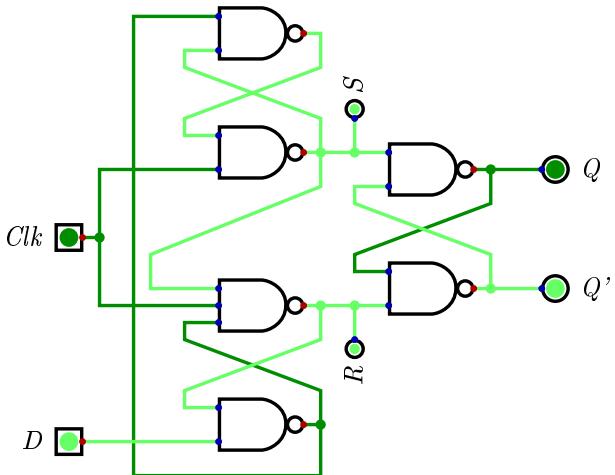
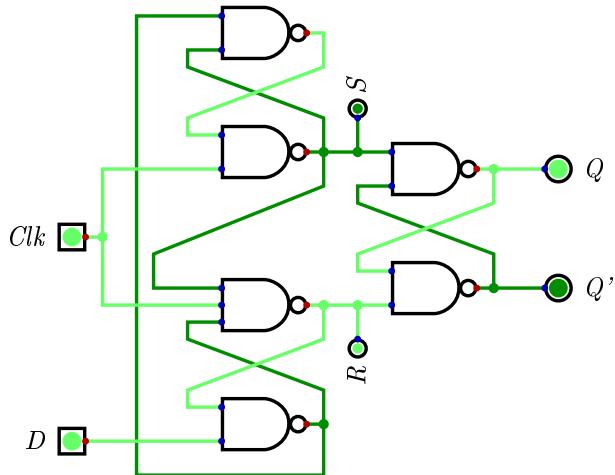


FIGURE 7.18 – Bascule $clk = 0, D = 1$

Si l'entrée de donnée $D = 1$ lorsque clk passe à 1, on voit que S est devenu 1, ce qui a amené Q à 1 (opération *set*) (figure ??).


 FIGURE 7.19 – Bascule $set \ clk \rightarrow 1, D = 1$

La figure ?? présente un chronogramme qui montre la bascule qui passe de l'état 0 à l'état 1 et retourne, au cycle suivant, à l'état 0.

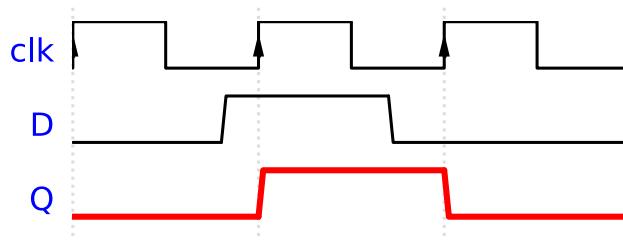


FIGURE 7.20 – Chronogramme pour une bascule D

2. Délais et réponse temporelle

Comme dans tout circuit logique, les changements de valeurs logiques dans les différentes portes qui constituent une bascule ne sont pas instantanés. Il faut donc laisser le temps nécessaire pour que les changements puissent se propager, être pris en compte et se stabiliser.

Sur la figure ??, on indique le délai t_{setup} entre le moment où la valeur à l'entrée de donnée D est modifiée et la prochaine transition de déclenchement de l'horloge. Pour assurer un fonctionnement adéquat de la bascule, on doit respecter un temps de **mise en place** (*setup*) minimum pendant lequel la valeur à l'entrée de donnée D doit être maintenue **avant** la transition de déclenchement.

7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

On montre aussi sur la figure le délai t_{hold} entre le moment de déclenchement et un prochain changement de valeur à l'entrée de donnée D. Pour un fonctionnement adéquat, on doit également respecter un temps de **maintien** (*hold*) minimum pendant lequel la valeur à l'entrée de donnée D doit être maintenue **après** la transition de déclenchement de l'horloge. Enfin, la figure montre le délai de propagation à la sortie de la bascule t_{prop} , qui se mesure entre le moment du déclenchement et le moment où la sortie se stabilise à sa nouvelle valeur.

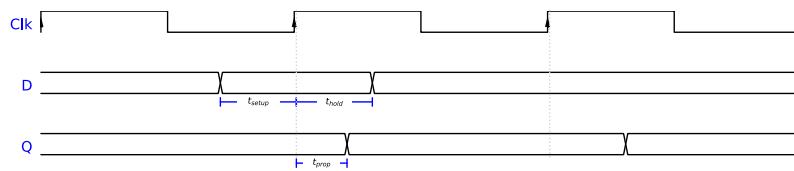


FIGURE 7.21 – Chronogramme avec temps et délais

Le symbole graphique d'une bascule D comporte un petit triangle à l'entrée d'horloge pour indiquer que le déclenchement se fait sur une transition. Un déclenchement sur front descendant est indiqué par un petit cercle d'inversion à l'entrée d'horloge.



FIGURE 7.22 – Symboles de bascules

3. Autres bascules

Il y a essentiellement trois opérations possibles pour une bascule : mettre sa sortie à 1 (*set*), mettre sa sortie à 0 (*reset*) ou faire basculer son état de sortie (*toggle*).

4. Bascule JK

Une bascule JK comporte deux entrées, ce qui permet de lui faire exécuter les trois opérations. Activer seulement l'entrée J fait un *set*, activer seulement l'entrée K fait un *reset* et activer les deux entrées fait un *toggle*. On peut réaliser une bascule JK comme sur la figure ??.

La figure ?? montre le chronogramme de fonctionnement d'une bascule JK. La bascule fait d'abord un *set*, puis un *reset* et enfin trois *toggles* de suite.

5. Bascule T



7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

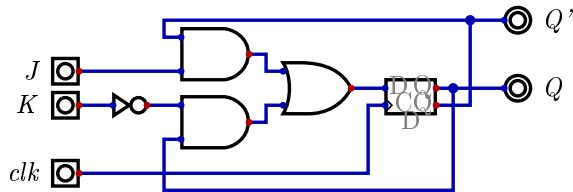


FIGURE 7.23 – Bascule JK

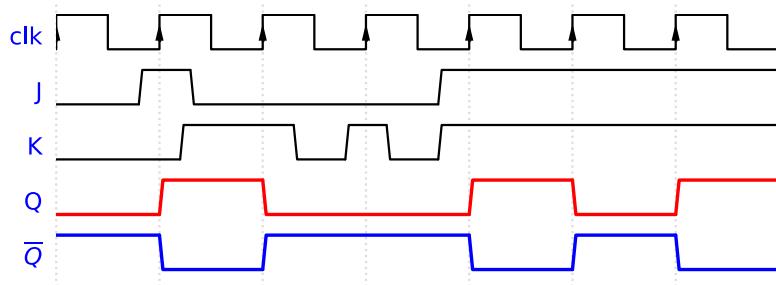


FIGURE 7.24 – Chronogramme de la bascule JK

La bascule T (T pour *toggle*) change d'état à chaque déclenchement lorsque l'entrée T est activée. On peut la réaliser à partir d'une bascule D ou d'une bascule JK (figure ??).

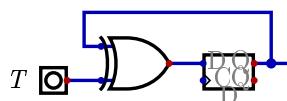
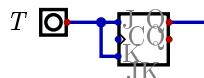


FIGURE 7.25 – Bascule T

6. Tableaux caractéristiques

On résume le fonctionnement des différentes bascules au moyen de tableaux qui décrivent, selon les conditions d'entrée et l'état présent, quel sera le prochain état après le déclenchement. $Q(t)$ représente l'état présent et $Q(t+1)$ l'état suivant.

7. Équations caractéristiques

On peut de même formuler des équations qui décrivent le comportement des bascules. Pour une bascule D, on a

7.6. BASCULES (FLIP-FLOPS)

TABLE 7.5 – Bascule D

D	$Q(t+1)$	
0	0	<i>reset</i>
1	1	<i>set</i>

TABLE 7.6 – Bascule JK

J	K	$Q(t+1)$	
0	0	$Q(t)$	pas de changement
0	1	0	<i>reset</i>
1	0	1	<i>set</i>
1	1	$Q'(t)$	basculement

$$Q(t+1) = D$$

Pour une bascule JK, on a

$$Q(t+1) = JQ' + K'Q$$

Pour une bascule T, on a

$$Q(t+1) = T \text{ Xor } Q = TQ' + T'Q$$

8. Entrées asynchrones

Certaines bascules sont aussi munies d'entrées asynchrones, dont l'effet n'est pas soumis à l'horloge. Ces entrées sont typiquement utilisées pour faire un *reset* ou un *set* de la bascule, par exemple pour une remise à zéro initiale d'un circuit séquentiel. Une configuration typique est illustrée par la bascule de la figure ?? qui comporte une entrée **Reset'**, laquelle permet de forcer l'état en agissant sur une porte NAND de chacune des paires de portes. Cette entrée est active au niveau bas, c'est pourquoi il y a une indication de complément dans son symbole.

TABLE 7.7 – Bascule T

T	$Q(t+1)$	
0	$Q(t)$	pas de changement
1	$Q'(t)$	basculement



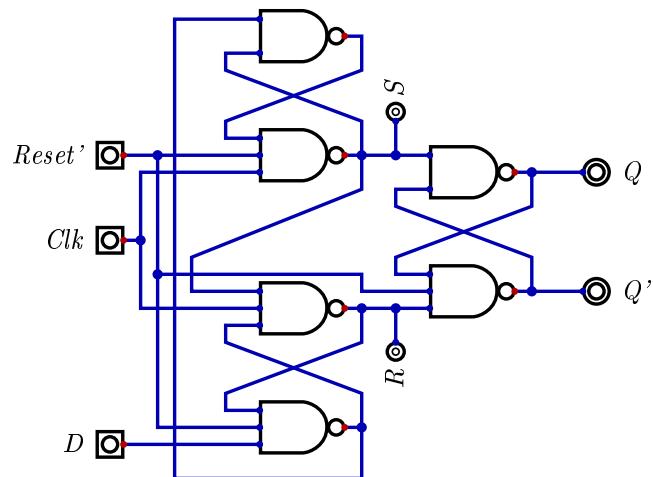


FIGURE 7.26 – Bascule D avec reset asynchrone

Chapitre 8

Analyse de circuits logiques séquentiels synchrones

8.1 Objectifs

- Analyser en détail le comportement d'un circuit séquentiel synchrone à partir de son schéma, selon différents types de bascules employés
- Établir les équations de transition qui commandent les bascules
- Se familiariser avec la notion de tableau d'excitation
- Tracer un diagramme d'état
- Interpréter le comportement du système à partir de son diagramme d'état
- Faire la distinction entre les deux modèles de circuits séquentiels (Mealy et Moore)

8.2 Démarche d'analyse

Analyser un circuit logique séquentiel a pour but de déterminer le comportement qu'aura le circuit selon les séquences d'entrée qui lui seront appliquées et l'état dans lequel il se trouve initialement. On voudra aussi connaître quelles séquences de sortie seront produites.

Dans la mesure où un circuit comporte une ou des bascules (peu importe le type) et un signal d'horloge, on peut considérer qu'il s'agit d'un circuit séquentiel synchrone. Le type de bascule sera pris en compte pour l'analyse, qui consistera à déterminer, pour un état présent donné, quels seront les prochains états possibles selon les valeurs d'entrée.

Les grandes lignes de la démarche sont les suivantes.

1. Identification des éléments fonctionnels :
 - (a) entrées externes
 - (b) éléments de mémoire

8.3. EXEMPLE D'ANALYSE

- (c) décodeur de prochain état
 - (d) sorties externes
 - (e) décodeur de sortie
2. Expressions logiques du décodeur de prochain état : établies pour chaque entrée des bascules, en fonction des entrées externes et des variables d'état
 3. Expressions logiques des sorties externes, établies en fonction des entrées externes et des variables d'état
 4. Construction du tableau d'excitation
 5. Diagramme d'état
 6. Interprétation du comportement du circuit séquentiel

Au centre de ce processus se trouve l'analyse des circuits combinatoires qui déterminent ce que seront les entrées des bascules. Nous chercherons à établir les **équations de transition** qui précisent ce que sera le prochain état en fonction des entrées et de l'état présent.

8.3 Exemple d'analyse

Nous allons appliquer la démarche à un exemple qui nous permettra de mieux expliquer chacune des étapes. Considérons le circuit de la figure ??.

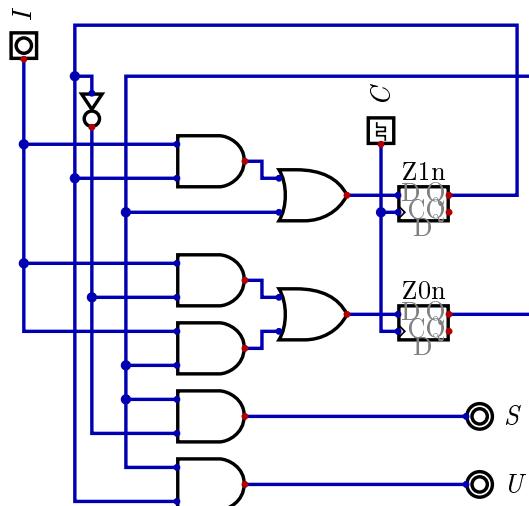


FIGURE 8.1 – Circuit séquentiel synchrone à analyser

1. Identification des éléments fonctionnels :
 - (a) Il y a une seule entrée externe I
 - (b) Il y a deux éléments de mémoire, étiquetés Z_0^n et Z_1^n



8.3. EXEMPLE D'ANALYSE

- (c) On a un décodeur de prochain état pour deux bascules D
- (d) Il y a deux sorties externes : S et U
- (e) Il y a un décodeur de sortie

2. Expressions logiques pour le décodeur de prochain état :

$$Z_0^{n+1} = I \cdot (Z_1^n)' + I \cdot Z_0^n$$

$$Z_1^{n+1} = I \cdot Z_1^n + Z_0^n$$

1. Expressions logiques des sorties externes :

$$S = Z_0^n \cdot (Z_1^n)'$$

$$U = Z_0^n \cdot Z_1^n$$

1. Tableau d'excitation : chaque ligne du tableau d'excitation (tableau ??) montre, à gauche,

un état présent (identifiable par les valeurs des bascules) et une combinaison de valeurs d'entrée, et à droite, le prochain état et les valeurs de sortie produites.

TABLE 8.1 – Tableau d'excitation pour l'exemple

Z_1^n	Z_0^n	I	Z_1^{n+1}	Z_0^{n+1}	S	U
0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0	0
0	1	0	1	0	1	0
0	1	1	1	1	1	0
1	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	0
1	1	0	1	0	0	1
1	1	1	1	1	0	1

1. Diagramme d'état : le diagramme d'état représente de façon schématique le comportement du

circuit séquentiel. Les cercles correspondent aux différents états dans lesquels le système peut se trouver. On peut utiliser des étiquettes à l'intérieur des cercles pour nommer les états. On peut aussi y indiquer les numéros d'état (soit en vecteurs de bits, soit avec des nombres binaires comme ici sur la figure). Les sorties produites par le système sont aussi indiquées dans les cercles. Les transitions entre les états sont indiquées par des flèches. Une flèche qui revient vers le même cercle signifie que l'état ne change pas.

Les conditions appliquées aux entrées pour déclencher les transitions sont indiquées sur les flèches. Dans la figure, on voit aussi l'état initial, identifié par une flèche partant d'un gros point noir.

Le diagramme d'état se construit aisément à partir du tableau d'excitation.



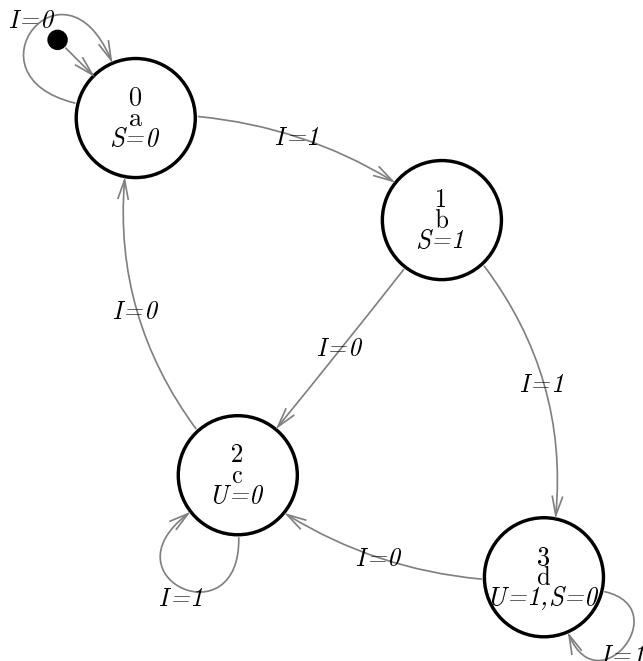


FIGURE 8.2 – Diagramme d'état

1. Interprétation du comportement du circuit séquentiel : le système est initialement à l'état a . Tant que l'entrée I est 0,

il demeure dans cet état. Lorsque $I = 1$, on passe à l'état b . Si I reste à 1, on passe à l'état d et on boucle sur l'état d . Si I revient à 0, de l'état b ou d , on passe à l'état c . De l'état c , si $I = 1$, on reste dans l'état c . Sinon ($I = 0$), on retourne à l'état a .

La figure ?? montre une trace des formes d'onde observées en fonctionnement pour le système. Dans cet exemple, le système boucle d'abord sur l'état a (valeur 0 sur la trace), puis passe à l'état b (valeur 1) et ensuite à l'état d (valeur 3), boucle sur l'état d et passe ensuite à l'état c (valeur 2) pour finalement revenir à l'état a .

8.4 Analyse pour des bascules JK

Pour analyser un circuit séquentiel utilisant des bascules JK, on détermine d'abord les expressions J_A et K_A , J_B et K_B , etc., pour chacune des bascules. On doit ensuite se référer au tableau caractéristique pour ce type de bascule (tableau ??) pour déterminer quelles seront les prochaines valeurs de sortie pour chacune des bascules. L'exemple suivant illustre la procédure.

1. Exemple avec bascules JK Considérons le circuit séquentiel de la figure

8.4. ANALYSE POUR DES BASCULES JK

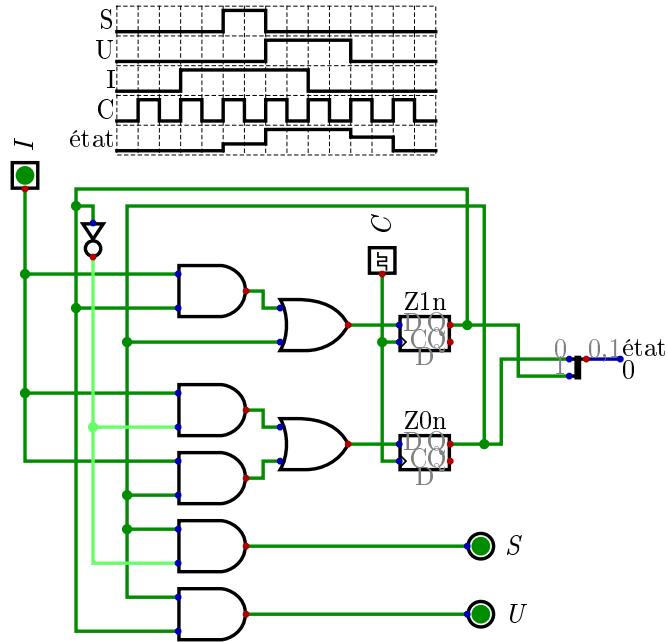


FIGURE 8.3 – Exemple de fonctionnement

??.

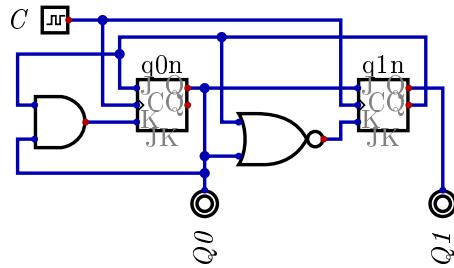


FIGURE 8.4 – Exemple de circuit séquentiel avec des bascules JK

À partir des expressions des entrées J et K suivantes :

$$J_0 = (q_1^n)'$$

$$K_0 = q_0^n \cdot (q_1^n)'$$

$$J_1 = q_0^n$$

$$K_1 = (q_0^n)' \cdot q_1^n$$

on peut remplir le tableau d'excitation (tableau ??).

TABLE 8.2 – Tableau d'excitation circuit séquentiel JK

q_1^{n+1}	q_0^n	J_0	K_0	J_1	K_1	q_1^{n+1}	q_0^{n+1}
0	0	1	0	0	0	0	1
0	1	1	1	1	0	1	0
1	0	0	0	0	1	0	0
1	1	0	0	1	0	1	1

À partir du tableau d'excitation, on peut tracer le diagramme d'état (figure ??).

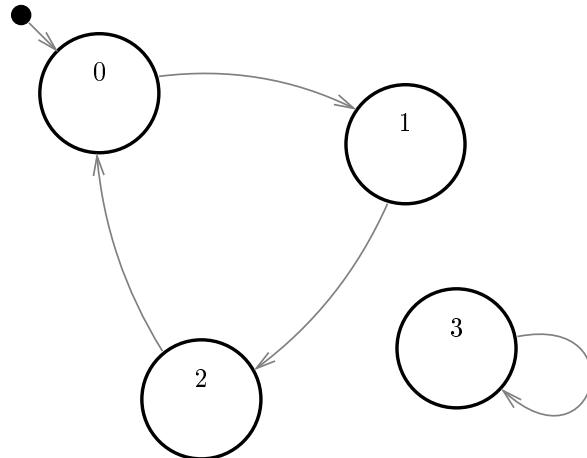


FIGURE 8.5 – Diagramme d'état du circuit séquentiel avec bascules JK

8.5 Modèles de machines séquentielles

On appelle les modèles abstraits de systèmes séquentiels des **automates finis** ou des **machines à état fini** (en anglais, *Finite State Machines* (FSM)). On distingue deux modèles de circuits séquentiels, selon la façon dont les sorties sont obtenues. Dans le modèle de Mealy, les sorties dépendent à la fois des entrées et des variables d'état présent (figure ??). Dans le modèle de Moore, les sorties ne dépendent que des variables d'état présent (figure ??).

8.5. MODÈLES DE MACHINES SÉQUENTIELLES

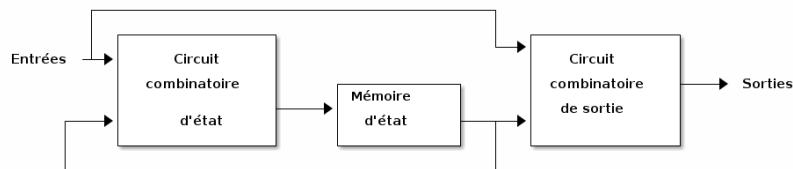


FIGURE 8.6 – Machine de Mealy

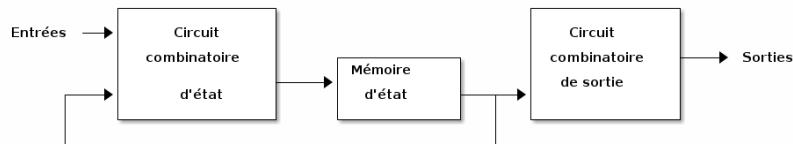


FIGURE 8.7 – Machine de Moore

Chapitre 9

Conception de circuits logiques séquentiels

9.1 Objectifs

- Concevoir un circuit logique séquentiel synchrone à partir d'une spécification fonctionnelle
- Construire un diagramme d'état en fonction d'un besoin
- Construire un tableau d'état en fonction d'un diagramme d'état
- Réduire le nombre d'états nécessaires
- Assigner des codes binaires aux états et choisir une approche
- Concevoir un décodeur de prochain état et un décodeur de sortie

9.2 Conception d'un circuit séquentiel synchrone

Concevoir un circuit logique séquentiel permet de répondre à un besoin pratique qui ne peut pas être satisfait par un circuit combinatoire. Le point de départ est une description, la plus précise possible, du besoin à satisfaire : quelles doivent être la ou les entrées, sorties ou conditions qui font passer d'un état au suivant, etc. Pour un besoin donné, une multitude de solutions fonctionnellement équivalentes sont possibles ; ainsi, il faudra établir des critères ou identifier des contraintes qui permettront d'orienter la conception et le choix final d'une solution. Deux systèmes peuvent avoir un même comportement vu de l'extérieur, mais comporter des nombres d'états internes différents.

Des considérations pratiques nous amèneront souvent à vouloir réduire le nombre d'états nécessaires, et à simplifier les différents circuits combinatoires utilisés. Réduire le nombre de bascules utilisées ne se traduit pas toujours par un système plus simple, car les décodeurs d'état et de sortie peuvent alors s'en trouver plus complexes.

9.3 Spécification fonctionnelle

Comme dans tout problème de conception, la formulation en mots de la spécification du système est cruciale. Appliquer parfaitement une procédure de conception en se basant sur une spécification erronée ne peut pas conduire à un système adéquat.

Il faudra un bon bagage d'expérience et d'intuition au concepteur ou à la conceptrice pour pouvoir interpréter une description informelle, très souvent incomplète, ambiguë et imprécise, et la traduire correctement en un design concret qui répond à un besoin maladroitement exprimé. Il revient à cette personne de s'assurer que ce qu'elle a compris correspond bien à ce qui était demandé.

La première question à poser est : *Que doit faire le système ?* Suvront d'autres questions, amenant à définir davantage de détails : *Doit-il y avoir des entrées ? Si oui, combien ? Combien de sorties sont nécessaires ?* Le comportement du système pourra être essentiellement caractérisé en répondant à la question : *Quelle doit être la séquence des sorties, pour une certaine séquence d'entrées ?* Mais comme les séquences d'entrées peuvent être en nombre infini, il faudra identifier des patrons qui permettront de résumer le comportement du système.

9.4 Diagramme d'état

Un diagramme d'état préliminaire est un bon point de départ pour définir et étudier le comportement du système. On identifiera les différents états par des lettres pour les distinguer sans faire référence à des variables binaires associées à des éléments de mémoire. Il s'agit dans un premier temps d'un diagramme préliminaire, parce que le diagramme final qui sera implémenté sera potentiellement différent.

À partir du diagramme d'état, il est possible de vérifier quelle séquence de sortie correspond à une séquence d'entrée donnée, et ainsi de valider le comportement.



Chapitre 10

Tableau d'état

Un tableau d'état comporte une ligne par état présent et combinaison d'entrées. Selon les combinaisons d'entrées possibles, on donne le prochain état et les valeurs de sortie.

10.1 Réduction du nombre d'états

Deux états sont équivalents si, pour chaque combinaison d'entrées, ils produisent la même sortie et amènent le système dans le même état ou dans un état équivalent. Considérons le diagramme d'état de la figure ?? et le tableau d'état correspondant (tableau ??). On peut voir qu'il s'agit ici d'une machine de Mealy, car les valeurs de sortie sont associées aux transitions.

État présent	x	État suivant	S
a	0	b	1
a	1	f	1
b	0	d	0
b	1	c	1
c	0	d	0
c	1	e	0
d	0	b	1
d	1	c	1
e	0	e	1
e	1	a	1
f	0	d	0
f	1	e	0

En inspectant les différents états, on voit que les états c et f sont équivalents. En remplaçant l'état f par l'état c , on obtient le nouveau tableau d'état (tableau ??).

10.1. RÉDUCTION DU NOMBRE D'ÉTATS

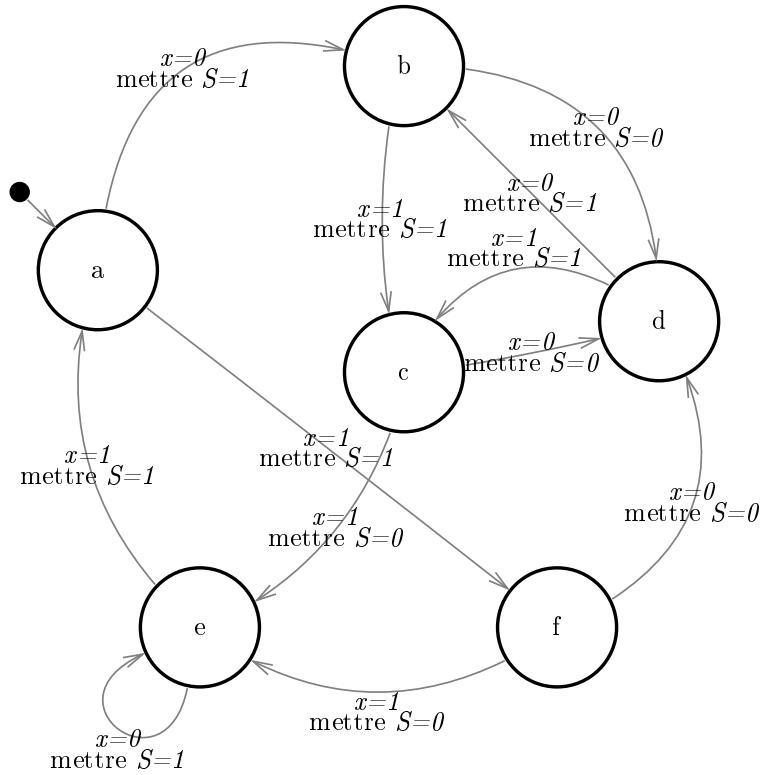


FIGURE 10.1 – Diagramme d'état avant réduction

TABLE 10.2 – Tableau d'état après une simplification

État présent	x	État suivant	S
a	0	b	1
a	1	c	1
b	0	d	0
b	1	c	1
c	0	d	0
c	1	e	0
d	0	b	1
d	1	c	1
e	0	e	1
e	1	a	1

10.1. RÉDUCTION DU NOMBRE D'ÉTATS

On voit maintenant que les états a et d sont équivalents. En remplaçant l'état d par l'état a , on obtient le tableau d'état simplifié (tableau ??). Il n'y a plus de simplification possible. Nous sommes passés de six états à quatre.

TABLE 10.3 – Tableau d'état simplifié

État présent	x	État suivant	S
a	0	b	1
a	1	c	1
b	0	d	0
b	1	c	1
c	0	d	0
c	1	e	0
e	0	e	1
e	1	a	1

Il faut bien s'assurer que le tableau d'état simplifié produit les séquences de sortie désirées selon les séquences d'entrée appliquées.

1. Tableau d'implication

La méthode du tableau d'implication facilite l'identification des états redondants à éliminer. Considérons le tableau d'état suivant, qui correspond cette fois-ci à une machine de Moore dont nous allons réduire le nombre d'états.

TABLE 10.4 – Tableau d'état (machine de Moore)

État présent	État suivant		S
	$x = 0$	$x = 1$	
a	g	c	0
b	f	h	0
c	e	d	1
d	a	c	0
e	c	a	1
f	f	b	1
g	a	c	0
h	c	g	1

Un tableau d'implication comporte une entrée pour chaque paire d'états dans le tableau d'état. Avec n états initialement (ici on a $n = 8$), on étiquettera les colonnes avec les $n - 1$ premiers états, et les lignes avec les $n - 1$ derniers états. La première case vide, en haut à gauche, sera notée [a;b] et la dernière en bas à droite sera [g;h]. Voici le tableau avant d'être rempli (tableau ??). Seules les cases qui ne comportent pas de _ peuvent être remplies. Il n'y a par exemple rien d'utile à mettre dans une case étiquetée [b;b], et on mettra l'information qui irait dans la case [c;b] dans la case [b;c].



10.1. RÉDUCTION DU NOMBRE D'ÉTATS

TABLE 10.5 – Tableau d’implication

b	—	—	—	—	—	—	
c	—	—	—	—	—	—	
d		—	—	—	—	—	
e			—	—	—	—	
f				—	—	—	
g					—	—	
h						—	
	a	b	c	d	e	f	g

- (a) On applique la procédure en considérant chaque case du tableau, ce qui permet de comparer chaque paire de lignes d'état.
- On vérifie dans un premier temps si les sorties sont différentes. Si c'est le cas, on met un \checkmark dans la case. Par exemple ici, a et c , a et e , a et f , a et h ont des sorties différentes, donc on place des \checkmark dans les cases $[a;c]$, $[a;e]$, $[a;f]$ et $[a;h]$.
 - Si les sorties sont les mêmes, on place dans la case les paires d'états qu'une équivalence nécessiterait. Par exemple, pour la case $[a;b]$, une équivalence entre a et b nécessiterait les équivalences $g=f$ et $c=h$ entre les états prochains. Pour la case $[a;d]$, une équivalence entre a et d nécessiterait les équivalences $g=a$ et $c=c$. Cette dernière, évidente, n'est pas inscrite dans le tableau. Pour $[b;d]$, on trouve $f=a$ et $h=c$.
 - Si les sorties sont les mêmes et les paires d'états suivants sont identiques ou encore sont les états mêmes qu'on est en train de considérer, on met directement OUI dans le tableau. Par exemple, pour la case $[a;g]$, on a les paires $g=a$ et $c=c$, donc on met OUI. Pour la case $[d;g]$, on a $a=a$ et $c=c$, on met OUI également. On continue ainsi, de colonne en colonne, pour obtenir après ces étapes le résultat suivant (tableau ??).

TABLE 10.6 – Tableau d’implication, après étape 1

b	$g=f$ $c=h$	\checkmark	—	—	—	—	—
c	\checkmark	\checkmark	—	—	—	—	—
d	$g=a$	$f=a$ $h=c$	\checkmark	—	—	—	—
e	\checkmark	\checkmark	$d=a$	\checkmark	—	—	—
f	\checkmark	\checkmark	$e=f$ $d=b$	\checkmark	$c=f$ $a=b$	—	—
g	OUI	$f=a$ $h=c$	\checkmark	OUI	\checkmark	\checkmark	—
h	\checkmark	\checkmark	$e=c$ $d=g$	\checkmark	$a=g$	$f=c$ $b=g$	\checkmark
	a	b	c	d	e	f	g

- (a) L'étape suivante consiste à considérer chaque case qui comporte une ou des paires d'états impliqués. On regarde la case correspondant à



chaque paire, et s'il y a un \checkmark dans la case, alors l'implication ne fonctionne pas. Par exemple, la case $[a;b]$ repose sur les équivalences $g=f$ et $c=h$. Or si on regarde la case $[f;g]$, on voit qu'il s'y trouve un \checkmark , ce qui veut dire que f et g ne peuvent pas être équivalents, ce qui implique que a et b ne pourront pas être équivalents. Ce n'est pas la peine de regarder la case $[c;h]$. On remplacera donc les paires de la case $[a;b]$ par un $\checkmark\checkmark$, pour faire ressortir ces nouveaux échecs.

- (b) Un $\checkmark\checkmark$ dans le tableau peut faire échouer d'autres implications. Il faut donc revoir les cases avec des paires d'états impliqués pour voir s'il faut changer leur statut. On continue à revoir ainsi jusqu'à ce qu'il n'y ait plus d'ajouts de $\checkmark\checkmark$. On obtient finalement le tableau suivant (tableau ??).

TABLE 10.7 – Tableau d'implication, après étape 3

b	$\checkmark\checkmark$	$\bar{}$	—	—	—	—	—
c	\checkmark	\checkmark	—	—	—	—	—
d	$g=a$	$\checkmark\checkmark$	\checkmark	$\bar{}$	—	—	—
e	\checkmark	\checkmark	$d=a$	\checkmark	$\bar{}$	—	—
f	\checkmark	\checkmark	$\checkmark\checkmark$	\checkmark	$\checkmark\checkmark$	$\bar{}$	—
g	OUI	$\checkmark\checkmark$	\checkmark	OUI	\checkmark	\checkmark	$\bar{}$
h	\checkmark	\checkmark	$e=c$ $d=g$	\checkmark	$a=g$	$\checkmark\checkmark$	\checkmark
	a	b	c	d	e	f	g

- (a) Après cette étape, toutes les cases qui contiennent OUI ou des paires d'implications indiquent des équivalences d'états. Ici, on a les équivalences suivantes : $a=d$, $a=g$, $c=e$, $c=h$, $d=g$, $e=h$. Les états uniques résultants sont a , b , c et f . On obtient le tableau d'état réduit suivant (tableau ??).

TABLE 10.8 – Tableau d'état réduit (machine de Moore)

État présent	État suivant $x = 0$	État suivant $x = 1$	S
			0
a	a	c	0
b	f	c	0
c	c	a	1
f	f	b	1

10.2 Codage des états

Une fois que le nombre d'états a été réduit, il faut assigner des codes binaires aux états. Si on doit coder m états, il faudra n bits, avec $2^n \geq m$. Si le nombre



10.3. DÉCODEUR D'ÉTAT

de combinaisons binaires est plus grand que le nombre d'états nécessaires, les combinaisons inutilisées seront considérées comme des cas facultatifs.

Le choix d'une assignation des codes aux états aura des répercussions sur la complexité du décodeur de prochain état et sur le décodeur de sortie. Plusieurs options peuvent être envisagées : assigner des codes dans l'ordre naturel d'énumération binaire, assigner selon un code Gray, ou encore choisir une assignation où il y a un seul bit 1 par code binaire (approche dite *one-hot*). L'approche *one-hot* requiert plus de bascules, mais permet souvent de simplifier les décodeurs de prochain état et de sortie. Le tableau ?? montre un exemple possible d'assignation pour chacune de ces approches.

TABLE 10.9 – Possibilités d'assignation de codes d'états

État	Binaire	Gray	<i>One-hot</i>
a	00	00	0001
b	01	01	0010
c	10	11	0100
e	11	10	1000

10.3 Décodeur d'état

Après avoir décidé d'une assignation, on refait le tableau d'état simplifié en remplaçant les étiquettes d'états symboliques par les codes binaires correspondants. On obtient ainsi un **tableau de transition**, qui permet d'élaborer les expressions logiques pour le décodeur de prochain état. Le type de bascules à utiliser déterminera les sorties nécessaires pour le décodeur d'état, en se basant sur les tableaux caractéristiques de la section ??.

10.4 Décodeur de sortie

Une fois que le codage d'état est établi, la conception du décodeur de sortie est directe. Un tableau de vérité avec comme entrées les valeurs binaires d'états et comme sorties les valeurs de sorties externes permet de déterminer les fonctions combinatoires à implémenter.

10.5 Procédure de conception

La conception d'un circuit séquentiel suit une procédure bien définie. Étant donnée la complexité de cette tâche, on limite la conception manuelle à des circuits relativement petits. Pour des besoins plus ambitieux, des outils de synthèse automatisés ont été développés. Ces procédures automatisées supposent typiquement des bascules D, car la correspondance entre l'entrée et la prochaine sortie est directe. Voici les étapes à suivre :



1. À partir de la description et des spécifications du comportement souhaité, concevoir un diagramme d'état
2. Réduire le nombre d'états (si pertinent)
3. Assigner des codes binaires aux états
4. Remplir le tableau de transition
5. Sélectionner un type de bascules à utiliser
6. Déterminer les expressions simplifiées pour le décodeur de prochain état et le décodeur de sortie
7. Tracer le schéma logique du circuit

10.6 Exemple de conception

On doit concevoir un circuit séquentiel qui détecte la séquence binaire 101 lorsqu'elle apparaît dans sa séquence d'entrée. Une fois la séquence identifiée, le système produira une sortie 1 et demeurera dans le même état en continuant de produire une sortie 1, jusqu'à une remise à zéro.

1. Bascules D

(a) Diagramme d'état

Selon le diagramme d'état de la figure ??, le système démarre dans l'état a et demeure dans cet état tant que l'entrée $A = 0$. Lorsque $A = 1$, on passe à l'état b , début de la reconnaissance du patron 101. Ensuite, si $A = 1$, on reste dans l'état b parce que ce pourrait être le début d'une autre séquence 101. De l'état b , si $A = 0$, on passe à l'état c , car on a observé 10 en séquence. De l'état c , si on a $A = 0$, la séquence observée est maintenant de 100 et on doit tout recommencer en retournant à l'état a . De l'état c , si on a $A = 1$, alors on a reconnu la séquence 101. On met la sortie $S = 1$ et on reste dans cet état pour toutes les autres transitions, quelle que soit l'entrée. Il s'agit ici d'une machine de Moore, puisque la sortie $S = 1$ est produite lorsqu'on est dans l'état d ; on a $S = 0$ dans les autres états.

(b) Réduction d'états

Il n'y a pas de réduction d'états possible ici.

(c) Assigner des codes binaires aux états

Pour quatre états, il nous faudra deux bascules. Le tableau ?? présente l'assignation d'états choisie.

(d) Remplir le tableau de transition

Le tableau ?? donne les transitions d'états.

(e) Sélectionner un type de bascules à utiliser

On choisit des bascules D.



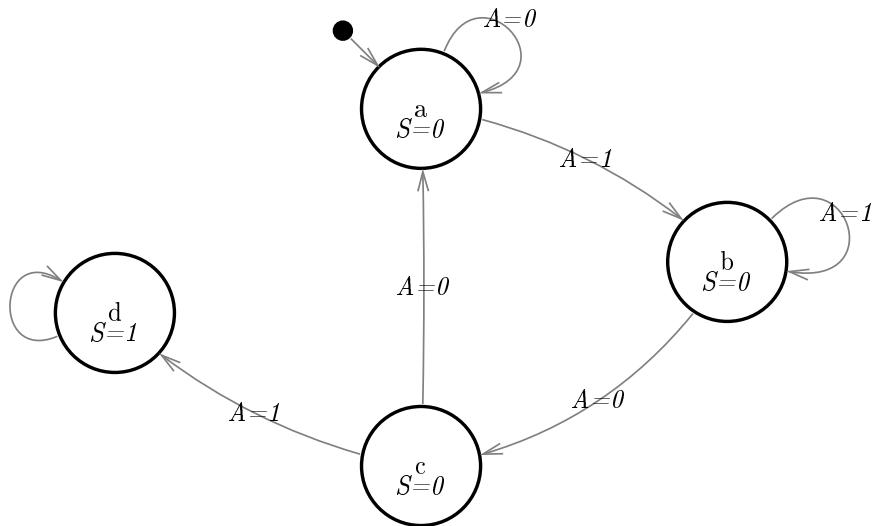


FIGURE 10.2 – Diagramme d'état pour détecter la séquence 101

TABLE 10.10 – Tableau d'assignation d'état

État	Code
a	00
b	01
c	10
d	11

TABLE 10.11 – Tableau de transition d'états

Z_1^n	Z_0^n	A	Z_1^{n+1}	Z_0^{n+1}	S
0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0
0	1	0	1	0	0
0	1	1	0	1	0
1	0	0	0	0	0
1	0	1	1	1	0
1	1	0	1	1	1
1	1	1	1	1	1

10.6. EXEMPLE DE CONCEPTION

- (f) Déterminer les expressions simplifiées

Les diagrammes de Karnaugh correspondants sont donnés pour Z_0^{n+1} (figure ??), Z_1^{n+1} (figure ??) et S (figure ??).

Notons que la convention d'étiquetage des diagrammes est différente de ce que nous avons vu précédemment. Au lieu d'étiqueter les lignes et les colonnes avec bits de minterms, on indique ici à l'extérieur du diagramme proprement dit les variables (telles quelles ou complémentées) et les régions du diagramme où on les retrouve. Par exemple, en dessous du diagramme de la figure ??, on indique à partir de la gauche, une première région où la variable A est complémentée (première colonne à gauche), puis une région correspondant à deux colonnes où la variable est telle quelle (deux colonnes du centre), et enfin une région où la variable est complémentée (colonne du centre).

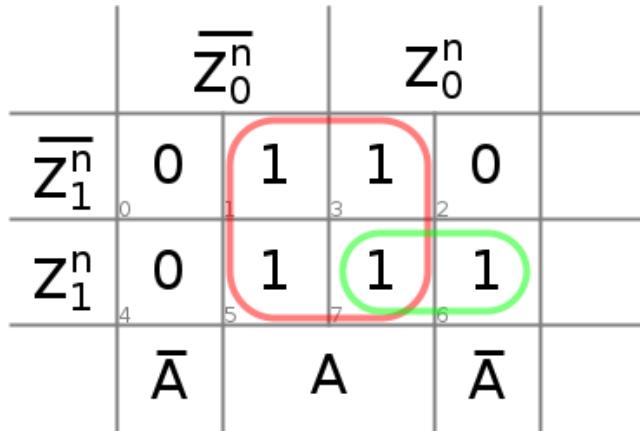


FIGURE 10.3 – Diag-K pour Z_0^{n+1}

- (g) Décodeur de prochain état

Les expressions pour le décodeur de prochain état sont :

$$Z_1^{n+1} = (A' \cdot Z_0^n) + (A \cdot Z_1^n)$$

$$Z_0^{n+1} = A + (Z_0^n \cdot Z_1^n)$$

- (h) Décodeur de sortie

L'expression pour le décodeur de sortie est :

$$S = Z_0^n \cdot Z_1^n$$

- (i) Tracer le schéma logique du circuit

Le circuit obtenu est représenté sur la figure ???. On montre sur la figure ?? une trace d'exécution. Les premiers coups d'horloge, l'entrée

10.6. EXEMPLE DE CONCEPTION

	\bar{Z}_0^n		Z_0^n	
\bar{Z}_1^n	0	0	0	1
Z_1^n	0	1	1	1
	\bar{A}	A		\bar{A}

FIGURE 10.4 – Diag-K pour Z_1^{n+1}

	\bar{Z}_0^n		Z_0^n	
\bar{Z}_1^n	0	0	0	0
Z_1^n	0	0	1	1
	\bar{A}	A		\bar{A}

FIGURE 10.5 – Diag-K pour S

10.6. EXEMPLE DE CONCEPTION

$A = 0$ et le système demeure dans l'état 0. Puis, lorsque $A = 1$, on passe à l'état 1. Comme A reste à 1, on demeure dans l'état 1 un certain temps. Puis, lorsque $A = 0$, on passe à l'état 2. Avec $A = 1$ de nouveau, on passe à l'état 3 en activant la sortie $S = 1$. On ne quittera plus cet état par la suite. Une deuxième trace d'exécution (figure ??) montre un cas où le système retourne à l'état 0 après avoir reçu une séquence 100.

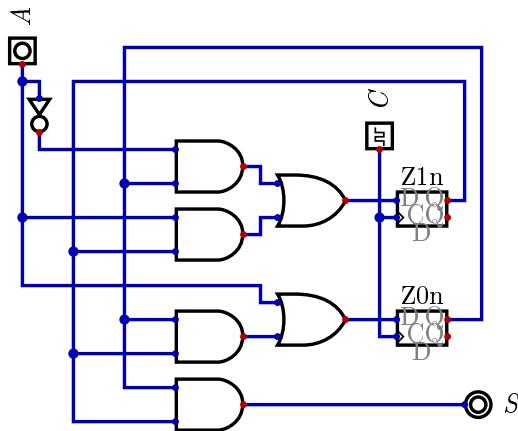


FIGURE 10.6 – DéTECTEUR pour la séquence 101

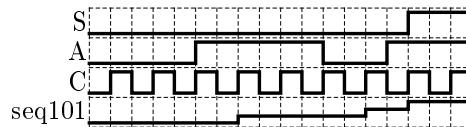


FIGURE 10.7 – Trace d'exécution avec succès

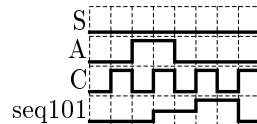


FIGURE 10.8 – Trace d'exécution sans succès

2. Autres types de bascules

Les fonctions du décodeur de prochain état se formulent naturellement en fonction de bascules D. Pour faire l'implémentation avec des bascules JK ou T, il faut pouvoir déterminer les entrées nécessaires pour amener les changements d'état requis. Pour ce faire, on utilisera des **tableaux d'excitation** qui listent les combinaisons d'entrées pour passer d'un état

10.6. EXEMPLE DE CONCEPTION

présent Q_n à un état prochain Q_{n+1} . Le tableau d'excitation pour une bascule JK est donné dans le tableau ?? et celui pour une bascule T est donné dans le tableau ??.

TABLE 10.12 – Tableau d'excitation, bascule JK

Q_n	Q_{n+1}	J	K
0	0	0	X
0	1	1	X
1	0	X	1
1	1	X	0

TABLE 10.13 – Tableau d'excitation, bascule T

Q_n	Q_{n+1}	T
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

Reprendons le tableau de transition d'états pour notre exemple, tableau ??, en ajoutant les signaux à générer pour des bascules JK. On obtient alors le tableau ??.

TABLE 10.14 – Tableau de transition d'états, avec bascules JK

Z_1^n	Z_0^n	A	Z_1^{n+1}	J	K	Z_0^{n+1}	J	K
0	0	0	0	0	X	0	0	X
0	0	1	0	0	X	1	1	X
0	1	0	1	1	X	0	X	1
0	1	1	0	0	X	1	X	0
1	0	0	0	X	1	0	0	X
1	0	1	1	X	0	1	1	X
1	1	0	1	X	0	1	x	0
1	1	1	1	X	0	1	x	0

On trouve les expressions simplifiées suivantes :

$$J_{Z_1} = A' \cdot Z_0^n$$

$$K_{Z_1} = A' \cdot (Z_0^n)'$$

$$J_{Z_0} = A$$

$$K_{Z_0} = (A + Z_1^n)'$$



Ce qui nous donne l'implémentation de la figure ??.

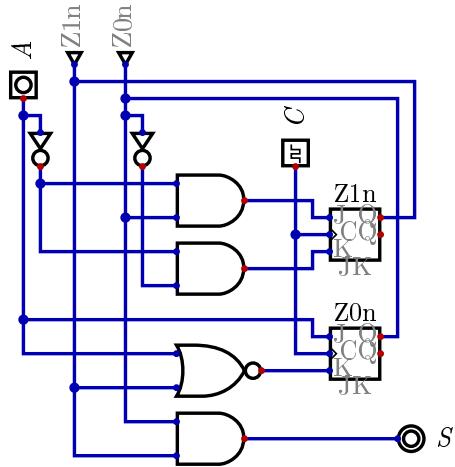


FIGURE 10.9 – DéTECTEUR pour la séquence 101, bascules JK

10.7 États interdits

Lorsque le nombre d'états nécessaires pour le fonctionnement de l'automate fini est strictement inférieur au nombre total d'états possibles avec les bascules utilisées, un certain nombre d'états (physiques) ne seront pas utilisés dans le fonctionnement normal du circuit séquentiel. On parlera alors d'**états interdits**. Lors de la formulation des tableaux de vérité pour le décodeur de prochain état, ces états donneront lieu à des cas facultatifs, qui pourront permettre la simplification du circuit combinatoire du décodeur.

Il faut toutefois se méfier de scénarios dans lesquels l'automate fini pourrait se retrouver dans un tel état interdit en raison d'un dysfonctionnement momentané ou lors de la mise en marche du système. Considérons par exemple un circuit séquentiel dont le diagramme d'état (tel qu'implémenté après conception) est illustré ci-dessous (figure ??). En fonctionnement normal, le système évolue entre les états a , b et c . Mais si pour une raison quelconque, le système entre dans l'état d , il restera coincé en bouclant sur cet état pour toujours (ou peut-être jusqu'à un prochain dysfonctionnement).

Une solution serait de modifier le décodeur de prochain état pour s'assurer que, de l'état interdit, on revient toujours vers un état normal, comme on peut le voir sur la figure suivante (figure ??), où de l'état d , on reviendra toujours vers l'état c .

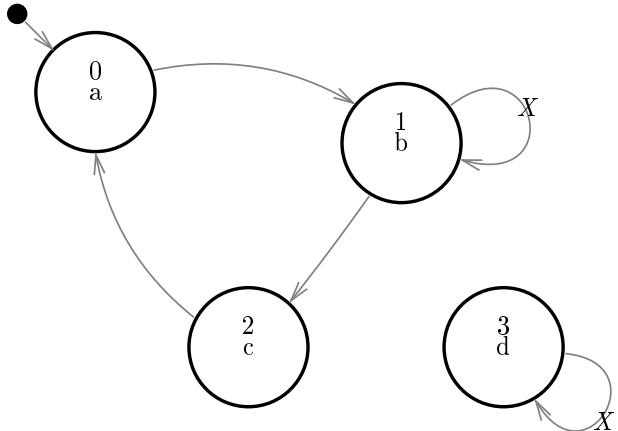


FIGURE 10.10 – Diagramme d'état avec état interdit

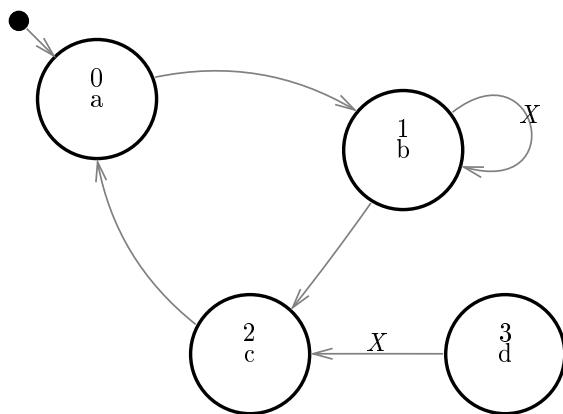


FIGURE 10.11 – Diagramme d'état qui assure le retour en fonctionnement normal

10.8 Exemple avec états *one-hot*

Dans l'exemple suivant, on explore l'assignation d'états *one-hot* dans laquelle il n'y a qu'un bit 1 par code binaire.

Considérons le diagramme d'état suivant (figure ??).

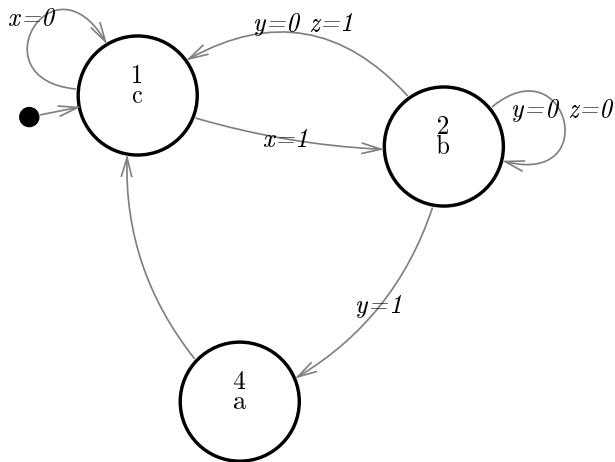


FIGURE 10.12 – Diagramme d'état pour assignation *one-hot*

Le tableau d'assignation d'état correspondant est donné dans le tableau ?? ci-dessous.

TABLE 10.15 – Assignation *one-hot*

État	<i>One-hot</i>
a	100
b	010
c	001

Chaque état aura sa propre bascule active, dont les sorties seront dénotées A , B et C . Le tableau de transition d'états qu'on obtient comporte un grand nombre de cas facultatifs et d'états inutilisés, que nous n'avons pas indiqués ici. Le tableau ?? ne montre que les six transitions spécifiées dans le diagramme d'état.

Il est possible de formuler le décodeur de prochain état directement, par inspection des transitions spécifiées. Si on considère les transitions qui entrent dans l'état a , il y a trois façons différentes d'arriver en a :

- à partir de a , sous la condition $x = 0$
- à partir de b , sous la condition $y = 0, z = 1$
- à partir de c , sans conditions

L'équation de prochain état pour a sera ainsi

$$A^{n+1} = A^n x' + B^n y' z + C^n$$

10.8. EXEMPLE AVEC ÉTATS *ONE-HOT*

A^n	B^n	C^n	x	y	z	A^{n+1}	B^{n+1}	C^{n+1}
0	0	1	0	X	X	0	0	1
0	0	1	1	X	X	0	1	0
0	1	0	X	0	0	0	1	0
0	1	0	X	0	1	0	0	1
0	1	0	X	1	X	1	0	0
1	0	0	X	X	X	0	0	1

Le même raisonnement nous permet d'écrire pour les autres bascules :

$$B^{n+1} = A^n x + B^n y' z'$$

et

$$C^{n+1} = B^n y$$

Le décodeur de prochain état est simplifié, car les bits d'état offrent une indication directe de l'état dans lequel la machine se trouve. Le fonctionnement de la machine entraîne peu de transitions, ce qui se traduit par une consommation d'énergie réduite et moins de risque d'aléas (*glitches*). La vitesse de commutation ne dépend pas du nombre d'états. Il est possible d'ajouter ou retrancher un état sans avoir à refaire entièrement la conception. L'assignation *one-hot* est particulièrement intéressante lorsqu'il y a moins de contraintes sur le nombre de bascules que sur le nombre d'éléments combinatoires.

Le principal inconvénient de cette approche est la croissance du nombre de bascules, qui est linéaire avec le nombre d'états plutôt que logarithmique. Par exemple, pour 30 états, il faudra 30 bascules alors qu'avec un encodage binaire, il n'en faudrait que cinq. Il faut aussi considérer qu'il y a un grand nombre d'états interdits et prendre les précautions qui s'imposent pour éviter les problèmes de fonctionnement coincé.



Chapitre 11

Circuit séquentiels : registres et compteurs

11.1 Objectifs

- Se familiariser avec les principaux circuits séquentiels classiques : registres, registres à décalage, compteurs
- Savoir comment sont implémentées les différentes opérations : chargement, remise à zéro, comptage vers le haut/bas, décalage
- Utiliser des compteurs pour générer des séquences de synchronisation
- Faire la distinction entre compteur synchrone et compteur asynchrone

11.2 Registres

Un registre est un groupe de bascules activées par un même signal d'horloge. Chaque bascule permet de stocker un bit en mémoire. Différentes configurations d'interconnexion entre les bascules et éventuellement des composants combinatoires permettent de concevoir des types de registres pouvant remplir des rôles variés.

La figure ?? montre un registre parallèle de quatre bits, qui permet de stocker quatre valeurs binaires indépendantes. Le schéma du bas est une représentation symbolique du registre, dans laquelle on représente les entrées et sorties comme des vecteurs de quatre bits.

1. Chargement parallèle

Si on veut concevoir un registre parallèle polyvalent, on doit le munir de la possibilité de le charger à partir des entrées ou de maintenir les valeurs déjà mémorisées. On ajoutera donc une entrée *charge* au registre pour contrôler ces opérations.

Pour mettre en oeuvre ce chargement/maintien, il faut un peu de réflexion. Il serait possible d'agir (à la façon d'un signal *enable* via une

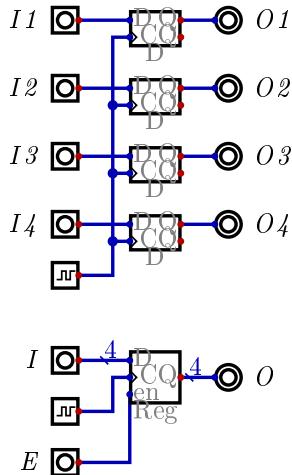


FIGURE 11.1 – Registre parallèle à quatre bits

porte ET, par exemple) sur l'entrée d'horloge des bascules pour empêcher leur contenu d'être affecté par les entrées. Mais alors, on briserait le principe de synchronisation qui veut que tous les éléments d'un système soient commandés en même temps par une même horloge.

La solution consiste à toujours mettre à jour le contenu des bascules :

- (a) Lorsque *charge* est inactif (fonction maintien), la sortie de chaque bascule, réacheminée à l'entrée, est sélectionnée pour récrire le même contenu.
- (b) Lorsque *charge* est actif (fonction chargement), c'est l'entrée externe qui est sélectionnée pour écrire un nouveau contenu.

La sélection se fait au moyen d'un multiplexeur deux-vers-un à l'entrée de chaque bascule. La figure ?? montre le schéma du registre chargeable.

2. Registres à décalage

Un registre à décalage consiste en une chaîne de bascules, la sortie de l'une reliée à l'entrée de la suivante. La figure ?? montre un registre à décalage de quatre bits. À chaque coup d'horloge, l'entrée est insérée dans la première bascule, à droite, et le contenu du registre est décalé d'une position vers la gauche. La sortie provient de la dernière bascule à droite.

En utilisant un multiplexeur quatre-vers-un pour sélectionner ce qui sera inséré dans une bascule, il est possible de concevoir un registre à décalage universel. Les différentes opérations sont le *maintien*, le *décalage à droite* avec entrée *G*, le *décalage à gauche* avec entrée *D* et le *chargement parallèle*, avec les entrées $I_i, i = 1, \dots, 4$.

Les différentes opérations sont commandées par les deux signaux de sélection, comme indiqué dans le tableau ??.

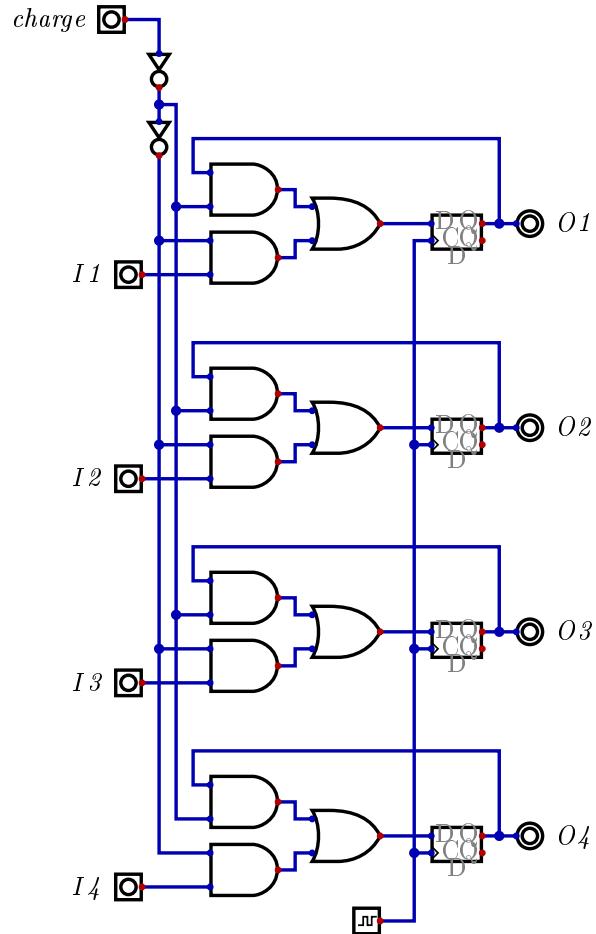


FIGURE 11.2 – Registre parallèle à quatre bits chargeable

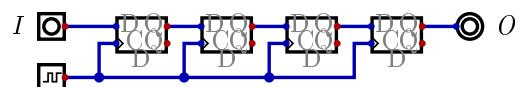


FIGURE 11.3 – Registre à décalage 4 bits

TABLE 11.1 – Codes de sélection et opérations

Sél.	Action
00	Maintien
01	Décalage à droite
10	Décalage à gauche
11	Chargement parallèle

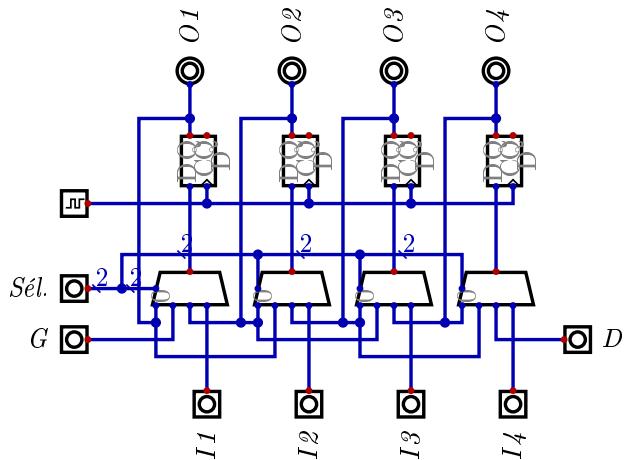


FIGURE 11.4 – Registre à décalage universel

Les registres à décalage sont notamment utilisés pour convertir des données parallèles en données sérielles et *vice versa*, des opérations très utiles dans le contexte d’interfaces de communication. On peut également s’en servir pour faire des multiplications ou divisions par deux, comme on l’a vu à la section ??.

11.3 Compteurs

Un registre dont la séquence d’états est systématique est appelé un **compteur**. Le comptage peut être contrôlé par une entrée spécifique ou par l’entrée d’horloge. La séquence d’états est toujours la même pour un type de compteur donné. Par exemple, les états d’un compteur binaire à deux bits suivent la séquence $00 \rightarrow 01 \rightarrow 10 \rightarrow 11 \rightarrow 00 \dots$. La sortie correspond directement aux bits d’état. On distingue les compteurs **asynchrones** et les compteurs **synchrones**. Quel que soit le type de compteur, il y a toujours un retour vers l’état initial, car la séquence d’états est un cycle.

1. Compteur asynchrone

Dans un compteur binaire asynchrone, la sortie d’une bascule de poids moins significatif est acheminée à l’entrée d’horloge de la bascule suivante. C’est la transition de la sortie de la bascule de poids moins significatif qui déclenche la bascule suivante. La figure ?? montre un compteur asynchrone construit à partir de bascules T. La séquence de sortie est donnée dans le tableau ???. On peut voir qu’après huit étapes, la séquence se répète.

Les compteurs asynchrones sont très simples, mais l’inconvénient est que les transitions d’état ne sont pas synchrones. En particulier, les bits d’état ne changent pas tous en même temps. Par exemple, si le compteur passe

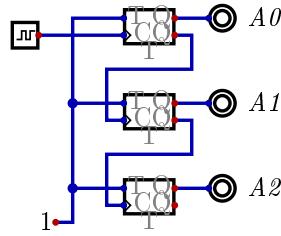


FIGURE 11.5 – Compteur asynchrone

TABLE 11.2 – Séquence du compteur

A_2	A_1	A_0
0	0	0
0	0	1
0	1	0
0	1	1
1	0	0
1	0	1
1	1	0
1	1	1
0	0	0

de 0111 à 1000, la sortie peut passer par des états intermédiaires parasites : 0111 → 0110 → 1100 → 1000.

2. Compteur synchrone

Dans un compteur synchrone, toutes les bascules sont commandées par un même signal d'horloge et les changements d'état sont synchronisés. Les changements d'état sont contrôlés par les signaux d'entrée appliqués aux bascules, comme dans le fonctionnement normal d'un circuit séquentiel synchrone.

Le diagramme d'état d'un compteur trois bits (huit états) est un cycle, comme on peut le voir sur la figure ???. Le tableau d'états correspondant est donné dans le tableau ???.

Les expressions pour le décodeur de prochain état sont :

$$Z_2^{n+1} = Z_0^n \cdot Z_1^n \cdot (Z_2^n)' + (Z_0^n)' \cdot Z_2^n + (Z_1^n)' \cdot Z_2^n$$

$$Z_1^{n+1} = Z_0^n \cdot (Z_1^n)' + (Z_0^n)' \cdot Z_1^n$$

$$Z_0^{n+1} = (Z_0^n)'$$

Le schéma correspondant est donné à la figure ???.

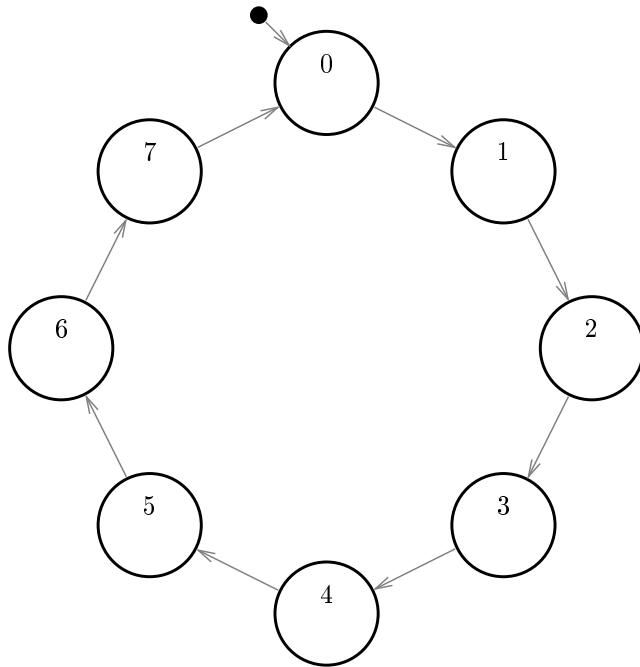


FIGURE 11.6 – Diagramme d'état d'un compteur

TABLE 11.3 – Tableau d'état du compteur

Z_2^n	Z_1^n	Z_0^n	Z_2^{n+1}	Z_1^{n+1}	Z_0^{n+1}
0	0	0	0	0	1
0	0	1	0	1	0
0	1	0	0	1	1
0	1	1	1	0	0
1	0	0	1	0	1
1	0	1	1	1	0
1	1	0	1	1	1
1	1	1	0	0	0

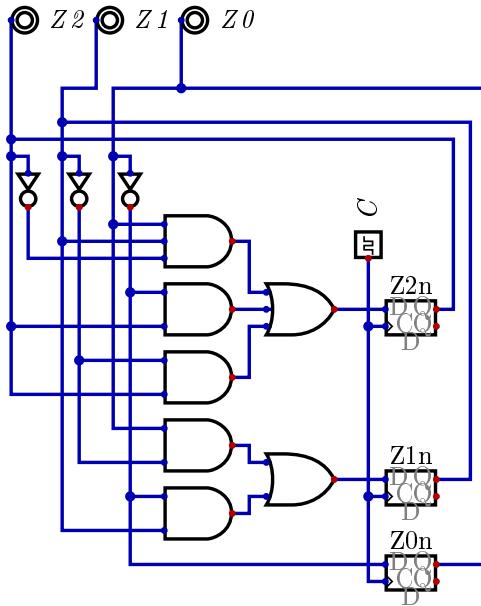


FIGURE 11.7 – Schéma logique du compteur à 3 bits

On peut ajouter aux compteurs des fonctions diverses : comptage vers le haut, comptage vers le bas, préchargement parallèle, remise à zéro, etc.

Le compteur de la figure ?? a été conçu comme un circuit séquentiel général, avec un décodeur de prochain état en forme *somme de produits*. Il est également possible de concevoir un compteur synchrone directement, sans passer par la méthodologie classique, en suivant un raisonnement tout simple. La bascule du bit le moins significatif Z_0 doit changer d'état à tous les coups d'horloge. La bascule du bit suivant Z_1 doit changer d'état seulement lorsque le bit précédent Z_0 vaut 1. La bascule du bit suivant Z_2 doit changer d'état seulement lorsque les bits précédents Z_1, Z_0 valent tous deux 1. Et on peut pousser le raisonnement pour un compteur quelconque :

la bascule d'un bit Z_i doit changer d'état seulement lorsque les bits précédents $Z_{i-1}, Z_{i-2}, \dots, Z_0$ valent tous 1.

Le compteur à quatre bits de la figure ?? a été conçu selon cette approche, à partir de bascules JK. L'utilisation d'une porte ET par bascule permet de mettre en oeuvre les conditions. L'entrée E est un contrôle *enable* pour activer le comptage. On a aussi prévu une sortie *Prochain* pour pouvoir connecter en cascade d'autres compteurs.

Si on réfléchit de la même façon pour le comptage vers le bas, on constate que la règle devient :

la bascule d'un bit Z_i doit changer d'état seulement lorsque les

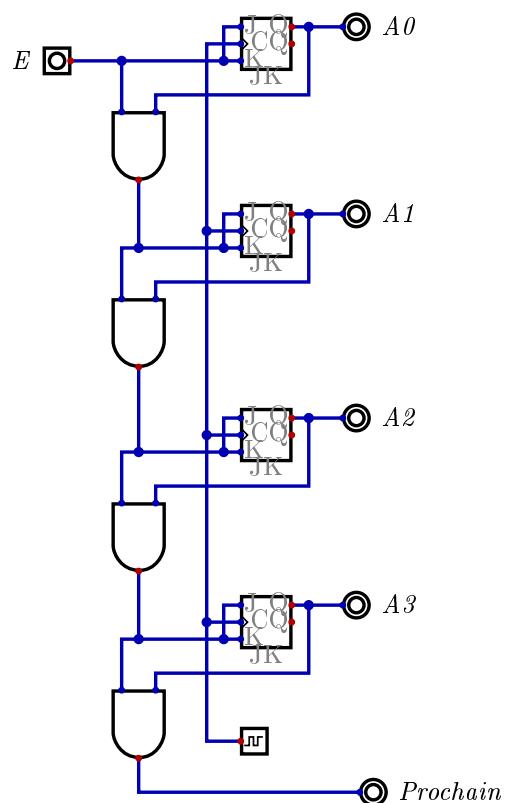


FIGURE 11.8 – Schéma logique du compteur à 4 bits

bits précédents $Z_{i-1}, Z_{i-2}, \dots, Z_0$ valent tous 0.

Cette fois-ci, les conditions se baseront sur les sorties complémentées des bascules précédentes.

3. Compteur bidirectionnel

En combinant les deux conditions au moyen d'un multiplexeur deux-vers-un, il est facile de concevoir un compteur haut/bas, comme illustré sur la figure ??.

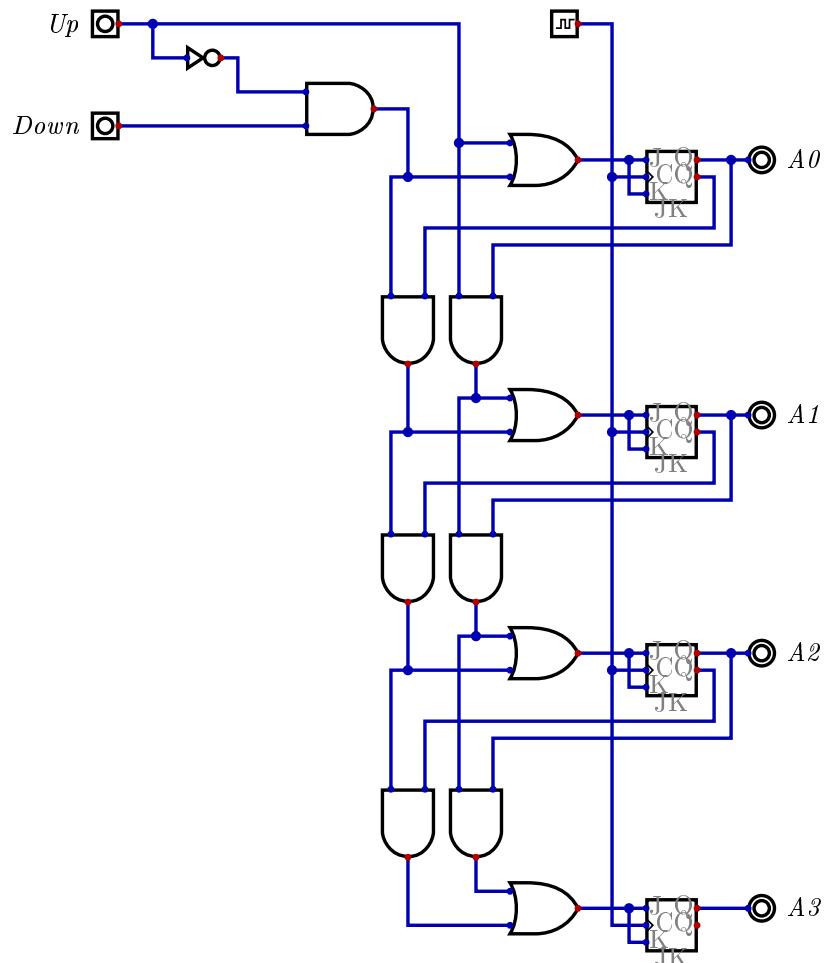


FIGURE 11.9 – Schéma logique du compteur haut/bas à 4 bits

4. Compteur en anneau

Un compteur en anneau est un registre à décalage connecté en boucle où une seule bascule est active à la fois. Il y a donc dans la sortie un seul bit 1, qui se décale de façon cyclique : $0010 \rightarrow 0001 \rightarrow 1000 \rightarrow 0100 \rightarrow 0010, \dots$

La figure ?? illustre un compteur en anneau de quatre bits. Une entrée **Init** permet d'injecter un bit 1 dans le registre au début. La trace montre les formes d'onde obtenues.

On utilise fréquemment ce type de compteur pour générer des signaux de synchronisation. En effet, chaque sortie devient active à son tour dans le cycle, pendant une période d'horloge.

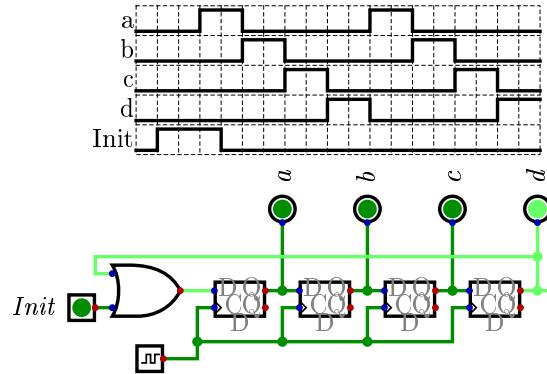


FIGURE 11.10 – Compteur en anneau à 4 bits

5. Compteur Johnson

Un compteur Johnson permet de doubler le nombre d'états distincts par rapport au compteur en anneau en injectant le complément du dernier bit dans l'entrée du registre à décalage. La figure ?? illustre un compteur en anneau Johnson de quatre bits, de même que la trace de fonctionnement. La séquence d'états est donnée dans le tableau ??.

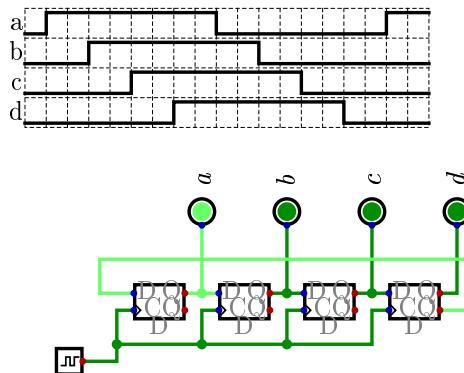


FIGURE 11.11 – Compteur Johnson à 4 bits

On peut construire des signaux de synchronisation distincts en combinant deux par deux au moyen d'une porte ET des signaux de sortie voisins

TABLE 11.4 – Séquence d'états du compteur Johnson

No	a	b	c	d	ET requis
1	0	0	0	0	$a'd'$
2	1	0	0	0	ab'
3	1	1	0	0	bc'
4	1	1	1	0	$c'd'$
5	1	1	1	1	ad'
6	0	1	1	1	$a'b$
7	0	0	1	1	$b'c$
8	0	0	0	1	$c'd$

(dans le cycle) ou leurs compléments. Le tableau ?? donne les paires de sorties à combiner pour ce faire avec le compteur Johnson de quatre bits. Nous avons appliqué ce principe à un compteur Johnson de deux bits, présenté sur la figure ?? . La figure montre une trace d'exécution avec les signaux de sortie. On y voit que chacun des quatre signaux est activé à son tour.

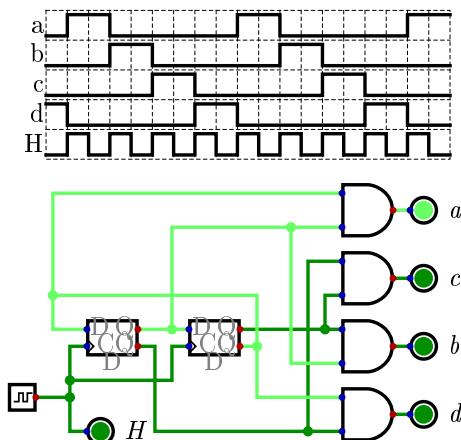


FIGURE 11.12 – Compteur Johnson à 2 bits et circuit de décodage pour signaux de synchronisation

Si on s'intéresse aux sorties des bascules de ce même compteur Johnson, on peut voir sur la trace d'exécution de la figure ?? qu'on obtient des signaux en **quadrature**, c'est-à-dire que les sorties sont déphasées de 90 degrés les unes par rapport aux autres, comme le sont des fonctions $\sin()$, $\cos()$, $-\sin()$, $-\cos()$.

6. Diviseur de fréquence

Un compteur peut être utilisé pour diviser la fréquence d'un signal périodique. Par exemple, la sortie d'un compteur à un bit change d'état à

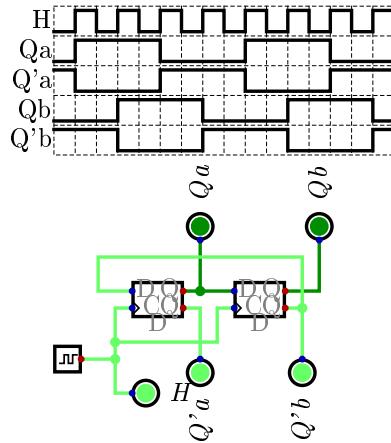


FIGURE 11.13 – Signaux en quadrature obtenus au moyen d'un compteur Johnson à 2 bits

tous les deux coups d'horloge, ce qui constitue une division par deux de la fréquence d'horloge. Cette approche permet naturellement des divisions par des puissances de deux.

On peut aussi utiliser un compteur Johnson, qui permettra alors, selon le nombre d'étages du compteur, des divisions de fréquence par des diviseurs, comme trois ou cinq, qui ne sont pas des puissances de deux.

7. Compteur à chargement parallèle

Un compteur à chargement parallèle est illustré à la figure ???. En activant l'entrée **Compte**, le comptage se fait vers le haut. En activant l'entrée **Charge**, les entrées $I_i, i = 0, \dots, 3$ sont insérées dans les bascules. Il y a aussi une sortie **ov** qui indique lorsque le compteur atteint sa valeur maximale. Cette sortie peut être utilisée pour activer un autre compteur pour des bits de plus haut niveau.

La trace d'exécution de la figure ?? montre le comptage de 4 jusqu'à 15 et retour à 0. On voit le signal **ov** s'activer sur 15.

La trace de la figure suivante montre le compteur qui passe de 0 à 5, puis un chargement parallèle de la valeur 12.

8. Compteur modulo

On peut réaliser aisément un compteur modulo dont le cycle est plus court que le maximum possible, en utilisant un compteur avec chargement parallèle. Par exemple, pour réaliser un compteur qui compte de 0 jusqu'à 12, il suffit de décoder au moyen d'une porte ET l'état qui doit être le dernier du cycle, et d'utiliser le signal de sortie obtenu pour charger la valeur 0 dans le compteur. On obtient ainsi un compteur modulo-13, dont le cycle compte 13 états. La figure illustre le compteur modulo-13, de même qu'une trace d'exécution sur laquelle on voit le passage de 12 à 0.

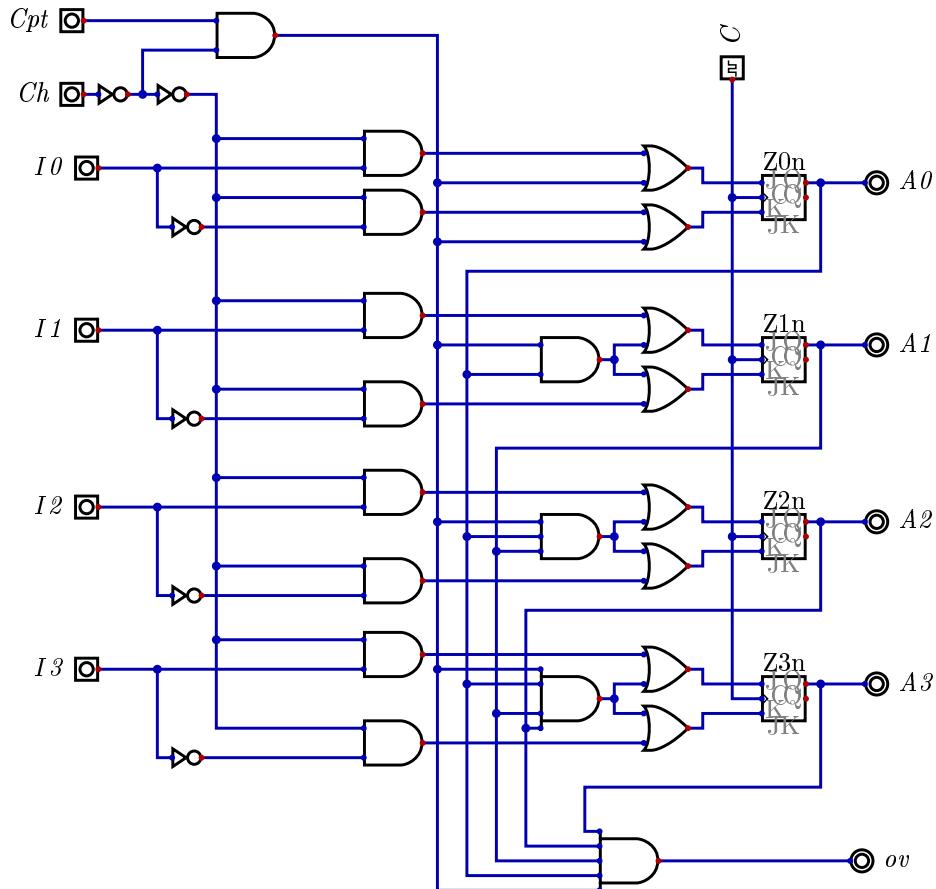


FIGURE 11.14 – Compteur à chargement parallèle

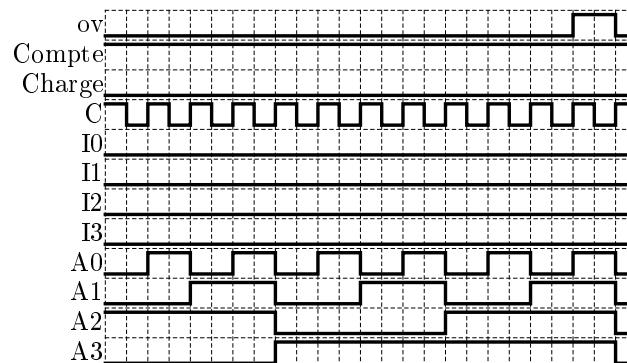


FIGURE 11.15 – Trace d'exécution, de 0 à 15

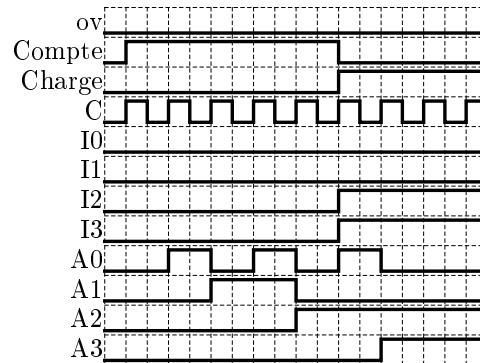


FIGURE 11.16 – Trace d'exécution, de 0 à 5 et chargement de 12

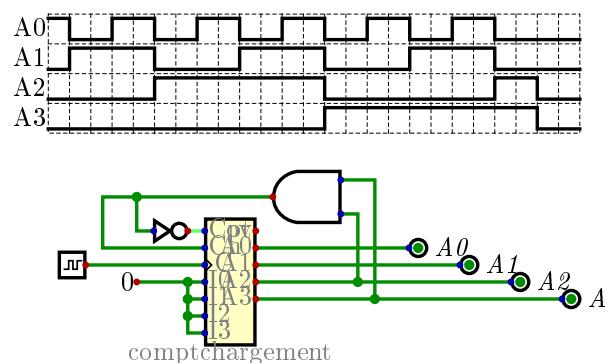


FIGURE 11.17 – Compteur modulo-13

11.3. COMpteurs

On pourrait aussi réaliser un compteur qui compte par exemple de 4 à 15, en utilisant cette fois la sortie **ov** pour activer le chargement d'une valeur initiale 4.



Chapitre 12

Mémoires

12.1 Objectifs

- Faire la distinction entre mémoire volatile et non-volatile
- Faire la distinction entre mémoire volatile statique et dynamique
- Connaître l'organisation typique d'une mémoire et le fonctionnement de l'adressage
- Comprendre le fonctionnement d'un bus de données
- Interpréter les cycles d'écriture et de lecture
- Implémenter une fonction combinatoire arbitraire à l'aide d'une mémoire ROM
- Utiliser un tableau de correspondance
- Se familiariser avec les différents types de mémoires non-volatiles

12.2 Mémoires

Une mémoire est utilisée pour stocker des valeurs binaires à plus ou moins long terme. Généralement, l'information stockée dans la mémoire sera lue et acheminée dans des registres pour être traitée par un circuit logique de traitement. Les résultats du traitement seront typiquement stockés de nouveau dans la mémoire. Constituée d'un grand nombre de cellules permettant chacune de stocker un bit, la mémoire est dotée de mécanismes permettant d'accéder aux cellules pour en faire la lecture ou l'écriture.

On distingue les mémoires non volatiles (en anglais, *Read Only Memories* (ROM)) et les mémoires volatiles (en anglais, *Random Access Memories* (RAM)).

1. Mémoires non-volatiles

Dans une mémoire ROM, les données sont stockées une fois pour toutes. Elles y demeurent même après que la mémoire ait été mise hors tension.

Dans le cycle de vie des données, il y a donc **une** écriture initiale, mais autant de lectures qu'on le souhaite. Il ne peut pas y avoir de réécriture. Une mémoire ROM est considérée comme un dispositif **programmable**, dans le sens où le processus d'écriture initial demande une action particulière, une procédure spécifique sur le plan matériel. Nous verrons au chapitre ?? d'autres dispositifs logiques programmables. La programmation d'une ROM se fait en agissant sur des connexions dites **fusibles**. Initialement, le fusible est comme un fil qui permet au signal de passer. En le programmant, le fusible devient un circuit ouvert qui ne laisse plus passer le signal.

2. Mémoires volatiles

Une mémoire RAM stocke l'information de façon temporaire. En principe, le contenu est conservé tant que la mémoire est maintenue sous tension. Mais la réalité est un peu plus complexe, comme nous le verrons plus loin.

L'opération d'**écriture** permet de stocker des valeurs et la **lecture** permet d'extraire l'information de la mémoire.

Une mémoire RAM **statique** consiste en un ensemble de loquets qui permettent de conserver des données binaires. L'information est maintenue tant que la mémoire est alimentée.

Les mémoires RAM **dynamiques** stockent l'information sous la forme d'une charge capacitive au sein des transistors du circuit intégré. Comme cette charge se disperse au fil du temps, la mémoire doit être rafraîchie régulièrement, en y récrivant périodiquement à très court intervalle (millisecondes) la même valeur qui est déjà stockée.

Les mémoires dynamiques consomment beaucoup moins que les mémoires statiques et offrent des capacités de stockage largement supérieures, car une cellule de mémoire comporte beaucoup moins d'éléments (essentiellement un transistor par cellule). En contrepartie, les temps d'accès aux mémoires statiques sont nettement meilleurs et on n'a pas à se préoccuper de rafraîchissement.

12.3 Adressage

Les cellules des mémoires sont organisées en petits groupes appelés **mots**, de façon à ce que l'on puisse accéder à chaque groupe indépendamment. Toutes les cellules d'un mot sont lues ou écrites ensemble.

Cet accès individuel aux mots, appelé **adressage**, est une caractéristique de flexibilité essentielle. Le temps d'accès aux données est le même, quel que soit l'endroit dans la mémoire où un mot en particulier est stocké. Les mots sont généralement constitués d'un nombre de bits multiple de huit : 8, 16 ou 32 bits sont des tailles de mot courantes. Un groupe de huit bits est appelé **octet**.

L'adressage se fait au moyen d'un **décodeur d'adresses**, qui est simplement un décodeur binaire tel que nous l'avons vu à la section ?. Le nombre



de bits d'adresse détermine la capacité (en nombre de mots) de la mémoire : pour k adresses, on aura 2^k mots distincts. Les tailles de mémoire sont souvent exprimées au moyen de multiplicateurs : K (kilo) correspondant à 2^{10} , M (mégा) correspondant à 2^{20} ou G (giga) correspondant à 2^{30} .

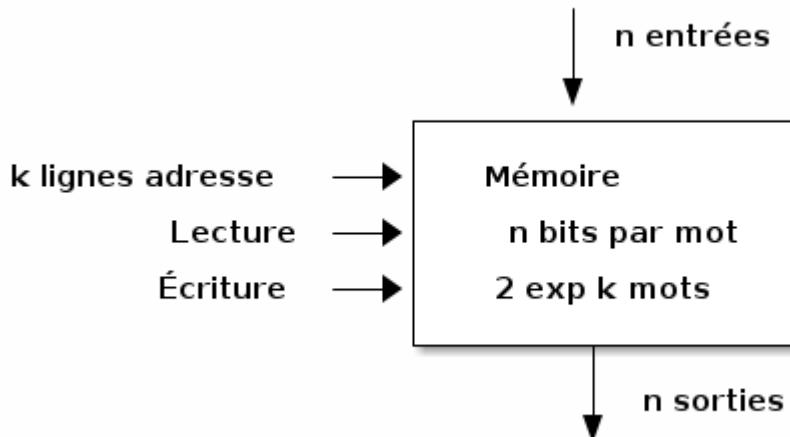


FIGURE 12.1 – Schéma d'une mémoire

1. Lecture et écriture

L'opération choisie, écriture ou lecture, est commandée par une ou des entrées à cet effet. L'accès à un espace mémoire (un mot) se fait selon une séquence bien précise. Pour une écriture :

- Les bits d'adresse du mot sont appliqués aux lignes d'adresse.
- Les données à écrire sont appliquées aux lignes d'entrée.
- On active l'entrée de commande **Écriture**.

Les données de l'entrée sont alors stockées dans la case mémoire adressée.

Pour une lecture :

- Les bits d'adresse du mot sont appliqués aux lignes d'adresse.
- On active l'entrée de commande **Lecture**.

Les données présentes dans la case mémoire adressée sont ensuite disponibles à la sortie de la mémoire.

Les mémoires offertes sur le marché optent souvent pour une combinaison des signaux de contrôle, avec un seul signal qui détermine le sens de

l'action, comme le montre le tableau ???. Le signal **Enable**, parfois appelé **Chip select**, permet d'activer une mémoire dans un ensemble où plusieurs mémoires sont utilisées.

TABLE 12.1 – Signaux de contrôle d'une mémoire

Enable	Lecture/écriture	Action
0		X Aucune
1	0	Écriture
1	1	Lecture

2. Bus de données

Pour acheminer les données lues ou à écrire dans la mémoire, on utilise des tampons émetteurs-récepteurs de bus (voir section ??), organisés en vecteur, pour créer un **bus de données** qui permet un aller-retour des données, selon le sens de l'action. Cela permet de diminuer de moitié le nombre de connexions nécessaires pour l'échange des données. Un signal dérivé des signaux **Lecture/écriture** et **Chip select** (CS) est typiquement utilisé pour commander l'entrée de contrôle (voir figure ??).

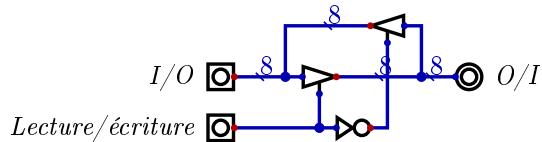


FIGURE 12.2 – Bus de données, 8 bits

3. Chronogrammes

La figure ?? présente un chronogramme qui décrit l'opération d'écriture dans une mémoire RAM. Les valeurs d'adresses sont d'abord présentées aux entrées d'adressage. Le signal L/not E est amené au niveau bas, en même temps que le signal CS est activé (au niveau bas). Après un court délai, les données sont mises sur le bus de données et seront écrites dans la mémoire. On peut voir que les lignes du bus de données sont en mode **haute impédance** lorsque le bus est inactif (situation représentée symboliquement sur l'illustration par un signal situé entre les niveaux 0 et 1).

La figure ?? présente un chronogramme qui décrit l'opération de lecture d'une mémoire RAM. Les valeurs d'adresses sont d'abord présentées aux entrées d'adressage. Le signal L/not E est maintenu au niveau élevé en même temps que le signal CS est activé (au niveau bas). Après un court délai, les données sont disponibles sur le bus de données.

La cellule de base d'une mémoire RAM qui permet de stocker un bit est illustrée à la figure ???. Elle est construite autour d'un loquet SR et de portes logiques pour le contrôle. Une mémoire complète de m mots de

12.4. MÉMOIRES MORTES

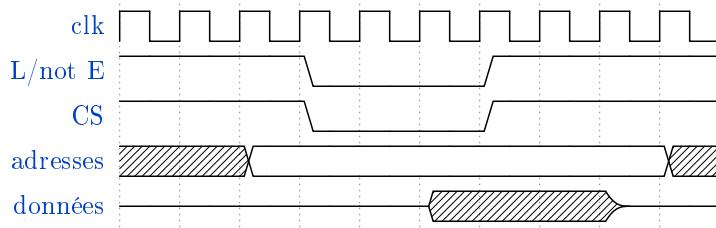


FIGURE 12.3 – Mémoire RAM, chronogramme pour l'écriture

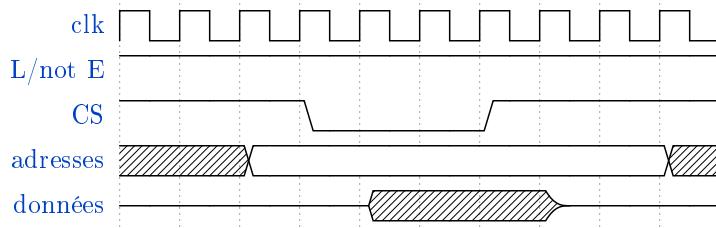


FIGURE 12.4 – Mémoire RAM, chronogramme pour la lecture

taille n bits sera constituée d'une matrice de format $m \times n$ de telles cellules, avec un décodeur d'adresse pour sélectionner quel mot sera affecté par l'opération choisie.

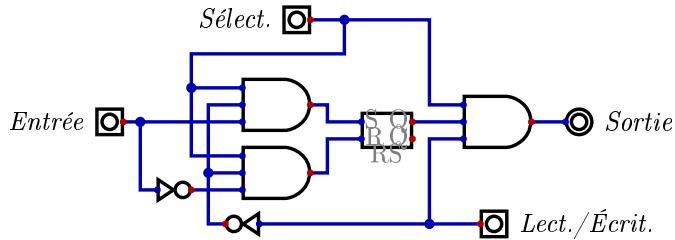


FIGURE 12.5 – Cellule mémoire RAM

12.4 Mémoires mortes

Dans son mode d'utilisation normal, une mémoire morte peut seulement être lue. Il n'est donc pas nécessaire de préciser l'opération qui sera effectuée. Il y aura donc des entrées pour les adresses et un signal de contrôle de type CS.

La figure ?? montre l'essentiel d'une mémoire ROM de 16 mots de 4 bits. Un décodeur d'adresse permet de sélectionner quel mot sera lu, et la sortie est disponible sur les lignes A_3, \dots, A_0 .

Pour simplifier la représentation de ce genre de configuration, on utilise une

schématisation symbolique compacte pour les portes OU de sortie, dans laquelle chacune des 16 lignes horizontales représente en fait 16 entrées d'une porte OU. La présence d'une croix à l'intersection d'une ligne horizontale et d'une ligne verticale signifie que le signal de la ligne horizontale est connecté à une des entrées de la porte. Avec cette schématisation, on peut voir que les deux premiers mots stockés dans la mémoire illustrée dans l'exemple seraient 0101 et 1101. La même schématisation compacte s'emploie aussi pour des portes ET.

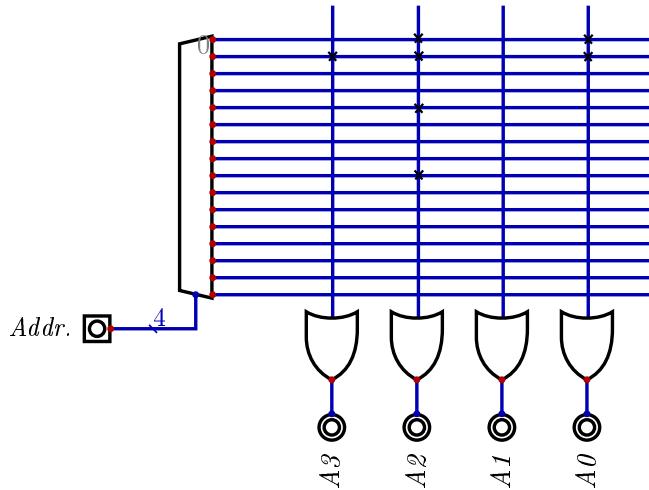


FIGURE 12.6 – Modèle d'une mémoire ROM

Cette mémoire relativement petite comporte ainsi 64 intersections programmables, permettant de définir la valeur des 16 mots de mémoire de 8 bits chacun.

1. Implémentation de fonctions combinatoires

Comme on l'a vu dans la section ??, un décodeur permet de générer les 2^k minterms possibles avec ses k entrées. Regrouper avec une porte OU les minterms d'une fonction permet d'implémenter cette fonction. Une mémoire ROM permet de faire exactement cela sans avoir rien à ajouter, car elle est munie d'un décodeur d'entrée et la porte OU de sortie fait déjà partie de la ROM. On peut donc interpréter le fonctionnement d'une mémoire ROM de k bits d'adresse et avec des mots de taille m comme un dispositif qui permet, pour les entrées qui sont ses adresses, de mettre en oeuvre m fonctions combinatoires différentes (une par bit de mot) de k entrées.

Par exemple, la sortie A_2 de la mémoire de la figure ?? implémente la fonction

$$A_2 = \sum(0, 1, 4, 8)$$

exprimée en somme de minterms.

2. Tableau de correspondance



Cette approche qui consiste à réaliser une fonction logique combinatoire au moyen d'une mémoire qui spécifie, pour chaque combinaison d'entrée possible, une valeur de sortie, est largement utilisée dans les composants programmables. On parle alors de tableau de correspondance (en anglais, *LookUp Table* (LUT)). Il s'agit ni plus ni moins que de stocker en mémoire le tableau de vérité de la fonction à réaliser. Dans les composants programmables, on utilise plutôt des mémoires RAM pour les tableaux de correspondance, afin que la configuration des fonctions puisse être changée selon l'application.

3. Catégories de mémoires ROM

On distingue quatre grandes approches technologiques pour réaliser des mémoires mortes. Leurs usages typiques sont surtout déterminés par la façon de les configurer (on dit couramment *programmer*, même s'il s'agit d'une intervention sur le plan matériel).

Dans la **programmation par masque**, la mémoire est programmée lors de la fabrication de la puce. Le fabricant se base sur un tableau de vérité fourni par le client pour établir des connexions qui seront implémentées (ou pas) dans le procédé de fabrication via des masques qui empêchent le dépôt de matériau conducteur sur les couches du circuit intégré. Cette approche convient à la production de masse à grand volume.

Dans la **programmation sur mesure**, on utilise un type de mémoire qui comporte initialement des connexions entre toutes les sorties du décodeur et toutes les entrées des portes OU de sortie (la mémoire en configuration initiale comporte des 1 partout). La programmation, qui peut se faire chez le développeur au moyen d'un dispositif de programmation (ou programmeur) spécialement conçu à cette fin, consiste à supprimer les connexions qui ne sont pas nécessaires en envoyant des impulsions à forte tension pour faire fondre les fusibles de connexions spécifiques. Un fusible fondu (pas de connexion) correspond à un bit 0 dans la mémoire. Cette programmation est bien entendu irréversible : impossible de rétablir la connexion une fois que le fusible est fondu.

Avec une **PROM** (pour *Programmable ROM*), il est possible d'effacer la configuration dans son ensemble en soumettant la puce à une lumière ultraviolette pendant un certain temps. Ce bombardement énergétique permet de décharger les grilles flottantes des dispositifs qui implémentent les connexions. La mémoire PROM peut être configurée de nouveau.

Avec la **programmation électrique**, il est possible de reconfigurer l'ensemble d'une mémoire dite EEPROM (*Electrically Erasable PROM*) en la soumettant à un signal électrique d'effacement.

Les ROM à **programmation flash** sont semblables aux EEPROM, mais la reconfiguration peut se faire adresse par adresse. Il est notamment possible de reconfigurer une mémoire sans la retirer de son circuit. Fonctionnellement, ces mémoires sont à mi-chemin entre la mémoire RAM et la mémoire sur disque. Les mémoires *flash* tendent d'ailleurs de plus en plus à remplacer ce dernier type dans les systèmes portables : téléphones,



12.4. MÉMOIRES MORTES

ordinateurs portables, etc.



Chapitre 13

Logique programmable

13.1 Objectifs

- Se familiariser avec les différents types de composants logiques programmables
- Reconnaître les avantages et limitations des différents types
- Comprendre le fonctionnement d'une matrice logique programmable
- Comprendre le fonctionnement d'un composant logique à matrice programmable
- Comprendre le fonctionnement d'un circuit séquentiel programmable
- Se familiariser avec le concept de bloc logique programmable
- Comprendre l'organisation d'une cellule logique programmable et apprécier sa flexibilité

13.2 Dispositifs programmables

Nous avons vu qu'une mémoire ROM est un dispositif logique programmable qui, grâce à la matrice d'interconnexion entre son décodeur (qui génère tous les minterms) et les portes OU de sortie, permet de réaliser des fonctions logiques arbitraires. D'autres composants utilisent à divers degrés cette approche pour offrir des possibilités de configuration flexibles.

Il existe une grande variété de dispositifs programmables, des plus simples aux plus complexes. De nombreux manufacturiers offrent des variantes plus ou moins équivalentes dans chacune des gammes de produits. Nous allons nous limiter à présenter brièvement les grandes familles typiques, en ordre de complexité croissante.

1. Matrice logique programmable (PLA)

Une **matrice logique programmable** (en anglais, *Programmable Logic Array (PLA)*) est un dispositif spécifiquement conçu pour la réalisation de fonctions combinatoires arbitraires. Elle fonctionne selon une approche

qui s'apparente à l'utilisation d'une mémoire morte pour réaliser une fonction logique arbitraire.

La figure ?? montre une matrice permettant de réaliser deux fonctions pouvant comporter jusqu'à quatre termes produits de trois variables. Puisque le nombre de termes produits est limité, il n'est généralement pas possible de se baser directement sur les minterms des fonctions pour l'implémentation. On doit donc simplifier les fonctions avant l'implémentation. Un même terme produit peut contribuer à plus d'une fonction.

La programmation des portes XOR de sortie permet de choisir la fonction directe ou son complément.

Les PLAs offertes sur le marché proposent des configurations avec de plus grands nombres d'entrées, de termes et de sorties, typiquement des dizaines.

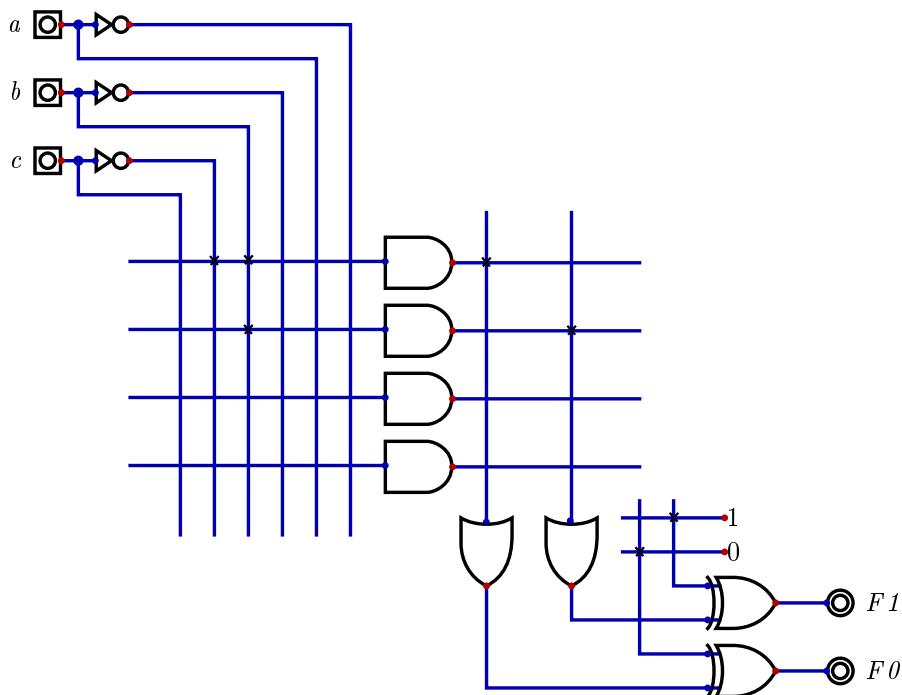


FIGURE 13.1 – Matrice logique programmable

2. Logique à matrice programmable (PAL)

Les dispositifs à **logique à matrice programmable** (en anglais, *Programmable Array Logic (PAL)*) sont une autre variante sur ce thème, avec une matrice OU fixe et une matrice ET configurable. Ils sont moins flexibles que les PLA.

La figure ?? montre un dispositif de logique à matrice programmable à quatre variables d'entrée, permettant de réaliser trois fonctions pouvant

comporter jusqu'à trois minterms. Les sorties (directes et complémentée pour la première fonction) peuvent être acheminées aux entrées des autres fonctions. Encore ici, le nombre de termes produits est limité et on doit simplifier les fonctions avant l'implémentation. Cependant, puisqu'il n'y a pas de matrice OU, il n'est pas possible de partager un terme produit entre deux fonctions.

Les PAL offerts sur le marché proposent des configurations avec de plus grands nombres d'entrées, de termes et de sorties, typiquement des dizaines.

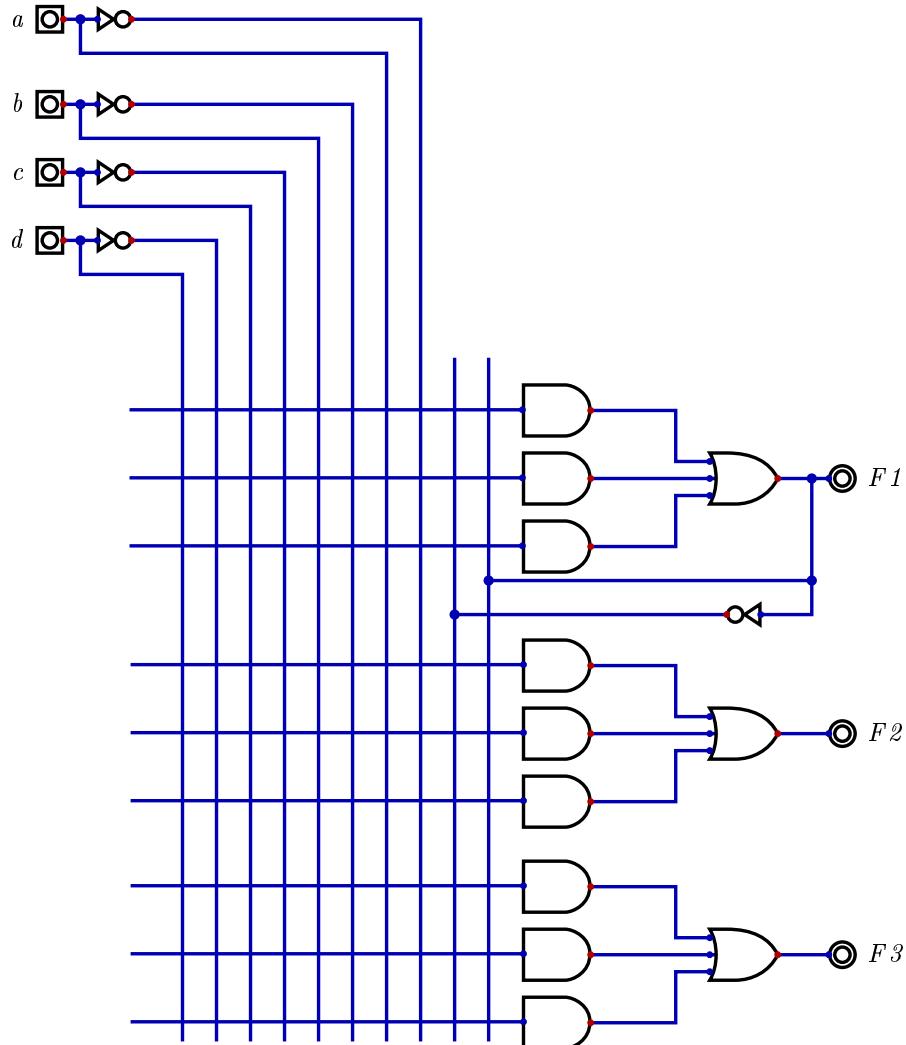


FIGURE 13.2 – Logique à matrice programmable

3. Logique programmable séquentielle

En combinant un **dispositif logique programmable** (en anglais, *Programmable Logic Device (PLD)*) avec un certain nombre de bascules, il est possible de proposer un circuit programmable séquentiel. La configuration générale est illustrée sur la figure ??.

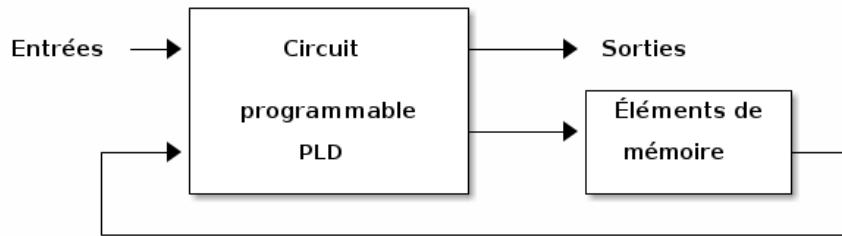


FIGURE 13.3 – Modèle de circuit séquentiel programmable

Plusieurs fabricants proposent une variété de dispositifs de ce type, avec diverses options de configuration, d'interconnexion, etc. On offre par exemple des dispositifs complexes qui combinent plusieurs cellules programmables sur un même circuit intégré, reliables au moyen d'un réseau d'interconnexion configurable. La disposition générale de ce genre de dispositif complexe est présentée à la figure ??.

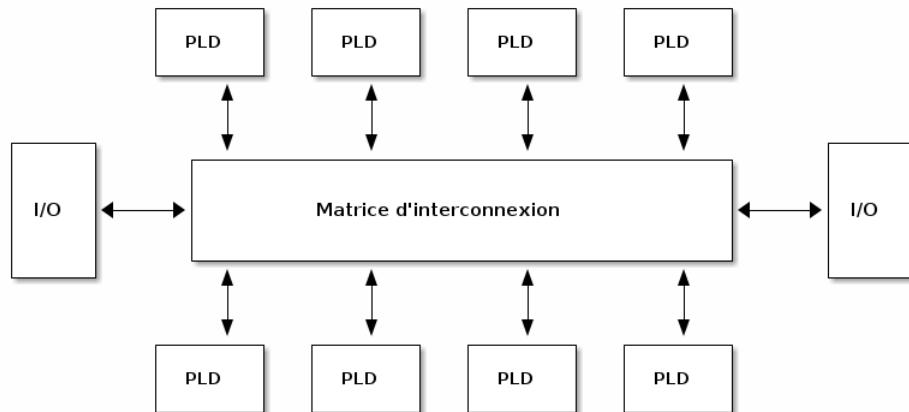


FIGURE 13.4 – Modèle de circuit séquentiel programmable complexe

13.3 Circuits intégrés programmables

La version la plus sophistiquée des circuits logiques programmables est sans contredit le **circuit intégré programmable** (en anglais, *Field Programmable gate array* (FPGA)). Un FPGA est constitué d'une matrice de blocs polyvalents appelés **blocs logiques programmables** qui permettent, selon leur configuration, de réaliser n'importe quelle fonction logique. Un bloc logique est typiquement constitué d'une ou de quelques **cellules logiques** élémentaires.

La figure ?? montre une version simplifiée d'une cellule logique comportant :

- un tableau de correspondance (LUT) à quatre entrées
- un additionneur complet
- une cellule de mémoire

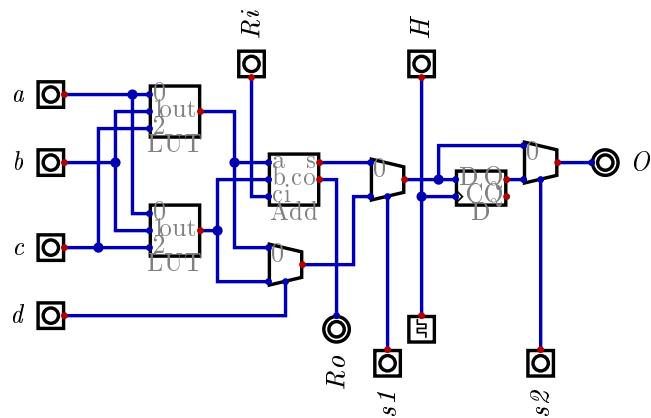


FIGURE 13.5 – Cellule logique

Le tableau de correspondance (LUT) à quatre entrées a, b, c, d est fractionné en deux LUT à trois entrées, combinés par un multiplexeur contrôlé par l'entrée d . Pour des opérations arithmétiques, les sorties des LUT à trois entrées sont additionnées avec une retenue externe R_i . Le multiplexeur du centre, commandé par le signal de sélection S_1 , sélectionne le résultat d'addition ou la fonction réalisée par la LUT à 4 entrées. Selon le signal de sélection S_2 , la valeur obtenue peut être acheminée directement en sortie de la cellule (cellule en mode combinatoire) ou être stockée dans la bascule D (cellule en mode séquentiel). Dans d'autres configurations typiques de cellules, l'additionneur complet est remplacé par un tableau de correspondance.

En plus de la matrice de blocs logiques, un circuit intégré programmable comporte également des composants consacrés aux entrées/sorties, des lignes d'interconnexion programmables pour relier les blocs entre eux, des lignes de distribution de signaux d'horloge, et possiblement de la mémoire RAM supplémentaire.

Les LUTs font appel à de la mémoire RAM pour implémenter les tableaux de vérité, ce qui permet une configuration dynamique qui doit être chargée

13.3. CIRCUITS INTÉGRÉS PROGRAMMABLES

lors de la mise en route du circuit programmable. Un autre avantage est que ces mémoires permettent des vitesses de fonctionnement nettement plus rapides que si on utilisait des mémoires ROM. Les données de configuration peuvent être stockées dans de la mémoire *flash* externe par exemple. Le circuit FPGA peut donc être reconfiguré et adapté à différentes fonctions, simplement en écrivant de nouvelles données dans la mémoire externe qui contient ses informations de configuration.

La configuration et la programmation d'un circuit programmable FPGA se fait au moyen d'outils de synthèse spécialisés, souvent en fonction d'une spécification au moyen d'un langage descriptif de matériel (en anglais, *Hardware Description Language* (HDL)).



Troisième partie

Langages descriptifs de
matériel

Chapitre 14

Langages descriptifs et de modélisation

14.1 Objectifs

- Expliquer la différence entre un langage descriptif de matériel et un langage de programmation
- Expliquer les mécanismes d'assignation de signaux et la notion de concurrence
- Faire la distinction entre une description d'entité et une architecture
- Faire la distinction entre un modèle structural et un modèle comportemental
- Faire la distinction entre un signal et une variable
- Se familiariser avec les principaux types utilisés en descriptions de circuits
- Préparer une description (modèle) de circuit en langage VHDL
- Préparer un banc d'essai permettant de tester un modèle de circuit
- Simuler un modèle VHDL au moyen d'un banc d'essai et interpréter les résultats
- Élaborer une description complète en VHDL pour un système simple

14.2 Modélisation et simulation

Lorsque vient le temps de concevoir, simuler, tester et élaborer des systèmes numériques complexes, les approches manuelles que nous avons employées jusqu'ici ne suffisent plus. Il faut alors faire appel à des familles d'outils plus puissants de conception assistée par ordinateur. Avec ces outils, il est possible de concevoir et de spécifier précisément le design voulu, en simuler le fonctionnement, le valider par une batterie de tests, afin de s'assurer que le tout correspond aux besoins de l'application avant même de solliciter une seule porte logique physique.

Un élément clé de cette démarche est la possibilité de décrire précisément le ou les circuits qui seront implémentés au moyen d'un langage approprié. Un tel **langage descriptif de matériel** (en anglais *Hardware Description Language* (HDL)), qui s'apparente à un langage de programmation, permet de décrire de façon textuelle les différents éléments de notre circuit, leurs interconnexions et interactions.

Alors qu'un langage de programmation spécifie essentiellement des procédures et les données qui y sont associées, un HDL est un langage de modélisation qui décrit des structures matérielles et le comportement de systèmes logiques. Un HDL peut spécifier des diagrammes logiques, des expressions logiques, voire des tableaux de vérité. Il permet aussi de décrire le comportement du système à différents niveaux d'abstraction et les relations hiérarchiques entre les différents sous-systèmes qui le composent.

On peut voir un modèle HDL comme la description des relations entre les entrées et les sorties du système. Entrées et sorties sont modélisées comme des **signaux**.

14.3 Langage VHDL

Parmi les nombreux HDL en usage, quelques-uns ont été standardisés. Les plus répandus sont *Verilog* et *VHDL*. C'est ce dernier langage que nous allons utiliser. Le V dans l'acronyme VHDL (*VHSIC Hardware Description Language*) provient d'un autre acronyme, VHSIC pour *Very High Speed Integrated Circuits* (circuits intégrés à très haute vitesse). On comprend que le langage a été créé dans l'optique de concevoir des circuits intégrés rapides et complexes.

Un design en VHDL est un ensemble d'entités de conception. Une entité, celle du plus haut niveau, invoque les autres entités comme composants. Le design dans son ensemble est structuré de façon hiérarchique.

14.4 Entité

Une **entité** définit le nom d'un modèle et spécifie ses interfaces, c'est-à-dire les entrées et les sorties qui permettent au modèle d'interagir avec son environnement. Le nom, la direction et le type de chaque signal d'interface sont déclarés dans le **port** de l'entité. La fonction du modèle n'est aucunement précisée. Il s'agit uniquement de décrire la « coquille » d'une boîte noire.

La déclaration d'entité spécifie le nom de l'entité et la liste des ports d'entrée et de sortie. La forme générale est comme ci-dessous (les éléments entre crochets sont optionnels).

La déclaration commence avec le mot réservé **entity**, suivi du nom et du mot réservé **is**. Viennent ensuite les déclarations de ports avec le mot réservé **port**. La déclaration se termine avec le mot réservé **end** et optionnellement, le nom de l'entité.



```
entity Nom_Entite is
[generic generic_declarations);]

port (noms_signaux: mode type;

noms_signaux: mode type;
.

.

noms_signaux: mode type);

end [Nom_Entite];
```

Listage 1: Déclaration d'entité

- **Nom_Entite** est un nom arbitraire choisi par le concepteur ou la conceptrice.
- **noms_signaux** donne une liste d'un ou de plusieurs identifiants séparés par des virgules qui définissent les signaux externes d'interface.
- **mode** : est un des mots réservés suivants, qui définissent la direction des signaux :
 - **in** : le signal est une entrée
 - **out** : le signal est une sortie de l'entité, qui peut être lue par les autres entités qui y sont raccordées
 - **buffer** : le signal est une sortie qui peut être lue de l'intérieur de l'architecture de l'entité
 - **inout** : le signal peut être une entrée ou une sortie
- **type** : est un type de signal prédéfini ou défini par le concepteur ou la conceptrice. Par exemple, **bit**, **bit_vector**, **Boolean**, **character**, **std_logic**, ou **std_ulogic**.
- **bit** : une valeur binaire 0 ou 1
- **bit_vector** : un vecteur de bits
- **std_logic**, **std_ulogic**, **std_logic_vector**, **std_ulogic_vector** : des valeurs binaires plus nuancées (voir librairies)
- **boolean** : deux valeurs possibles : TRUE ou FALSE
- **integer** : des valeurs entières
- **real** : des valeurs réelles
- **character** : des caractères
- **time** : des valeurs de temps
- **generic** : les déclarations génériques sont optionnelles et spécifient des constantes locales utilisées pour préciser par exemple des valeurs de temps ou des tailles de vecteur. Un générique peut avoir une valeur de défaut.
La syntaxe est comme ci-après.

Le listage qui suit montre un exemple simple de déclaration d'entité.



```
generic (  
    nom_constante: type [:=valeur];  
    nom_constante: type [:=valeur];  
    .  
    .  
    nom_constante: type [:=valeur] );
```

Listage 2: Déclarations génériques

```
entity ALU is  
port (arg1, arg2: in bit_vector;  
      add_or_sub: in bit;  
      result: out bit_vector);  
end ALU;
```

Listage 3: Déclaration d'entité 2

14.5 Architecture

Une **architecture** est une réalisation (ou implémentation) de l'intérieur de la boîte noire. Jumelée à une entité, elle décrit comment les sorties de l'entité sont obtenues à partir de ses entrées. Il est possible d'associer de multiples architectures à une même entité.

Une architecture peut contenir :

- des déclarations de données
- des affectations concurrentes de signaux
- des blocs processus
- des instanciations de composants

La structure typique d'une architecture est comme dans le listage suivant.

Les énoncés qui peuvent se trouver dans le corps de l'architecture (entre le `begin` et le `end`) peuvent être des instanciations de composants, des assignations de signaux ou des énoncés de processus.

14.6 Signaux et assignation

Un signal représente en quelque sorte un « fil ». Une assignation comme

`A <= NOT(B);`

signifie que A et B sont des signaux reliés dont l'un est l'inverse logique de l'autre. Ainsi,

`A <= B;`



```
architecture nom_d_architecture of NOM_ENTITE is
    -- Déclarations de types de données
    -- Déclarations de composants
    -- Déclarations de signaux
    -- Déclarations de constantes
    -- Déclarations de fonctions
    -- Déclarations de procédures
begin
    -- Énoncés concurrents ou séquentiels
end nom_d_architecture;
```

Listage 4: Déclaration d'architecture

signifie que les deux signaux A et B auront la même valeur logique.

14.7 Notes sur la syntaxe

Des expressions aussi complexes que désiré peuvent être écrites, en utilisant des parenthèses pour spécifier les priorités d'évaluation des opérations (si elles doivent être différentes de la priorité implicite de VHDL).

Voici des exemples d'expressions.

```
a <= ((b and c and f) or (t nor r)) nand p;
a(3 downto 0) <=
b(4 downto 1) when (p and q)
else (p & q & q & p);
```

Listage 5: Expressions

Les commentaires sont possibles : tout ce qui suit deux tirets (--) est ignoré.
Toutes les assignations doivent se terminer avec un point-virgule (;

Voici d'autres exemples d'assignations.



```
A <= B OR C;  
A <= B AND C;  
A <= B NOR C;  
A <= B NAND C;  
A <= B XOR C;  
A <= NOT B; --ceci est un commentaire  
A <= (B AND C) OR (D AND E); --(aucune priorité  
-- préétablie de AND/OR)
```

Listage 6: Assignations et commentaires

Nous nous contenterons de ces opérations pour le moment. Les parenthèses permettent de préciser l'ordre des opérations.

```
A <= B AND C AND D; -- ceci fonctionne  
A <= B NAND C NAND D; -- pas ceci: NAND n'est pas associatif  
A <= NOT(B AND C AND D); -- ceci fonctionne
```

Listage 7: Priorité d'opérations et associativité

Voici encore d'autres exemples d'assignations. Le dernier de ces exemples fait appel à des vecteurs de signaux. Nous verrons plus loin comment définir ces regroupements de signaux.

De façon générale, VHDL est insensible aux MAJUSCULES ou minuscules et ignore les espaces supplémentaires et sauts de lignes. On doit déclarer le type de tous les objets : signaux, constantes ou variables.

14.8 Concurrence

Dans un corps d'architecture, les assignations sont **concurrentes**. Par exemple, dans ce qui suit, les deux énoncés sont évalués en parallèle. Les valeurs pour q et qb sont continuellement mises à jour : dès qu'un des signaux à droite de l'assignation change (on dit qu'un évènement se produit sur le signal), l'énoncé est évalué de nouveau.

Ce n'est pas comme en programmation où les énoncés sont évalués l'un



14.9. VECTEURS DE BITS

```
Sum <= A XOR B XOR Cin;  
  
Cout <= (A AND B) OR (A AND Cin);  
  
Cout <= (A AND B) OR (A AND Cin) OR (B AND Cin);  
  
a <= b when c else a; -- sélection (multiplexage)  
  
a(6 downto 1) <= c & d(3 downto 0) & e; -- concaténation  
-- bit-à-bit ("&")
```

Listage 8: Assignations avec vecteurs de signaux

```
q <= r nor qb; -- énoncé 1  
qb <= s nor q; -- énoncé 2
```

Listage 9: Énoncés concurrents

après l'autre, une seule fois. Tous les énoncés concurrents sont continuellement évalués.

L'effet de ces énoncés sera exactement le même si on les place dans un autre ordre dans la description, comme ci-dessous.

```
qb <= s nor q; -- énoncé 1  
q <= r nor qb; -- énoncé 2
```

Listage 10: Énoncés concurrents équivalents

Le langage décrit à la base un circuit et non pas une procédure : toutes les portes sont toujours alimentées et les fils sont toujours connectés. L'ordre dans lequel on donne la description n'a aucune importance. Nous verrons plus loin qu'il est aussi possible de définir des blocs dans lesquels l'exécution est séquentielle comme en programmation.

14.9 Vecteurs de bits

Il est possible de grouper des signaux pour en faire des vecteurs, qui sont des groupes ordonnés de bits : un mot, un bus, etc. De cette façon, les spécifications sont plus compactes et faciles à interpréter.

La convention la plus naturelle ordonne les indices de bits $A(\text{msb}) \longleftrightarrow A(\text{lsb})$, mais l'ordre inverse est également possible. Il vaut mieux établir une convention et s'y tenir pour éviter les erreurs d'interprétation.



```
A(VALEUR_HAUTE downto VALEUR_BASSE)
A(15 downto 0) -- A comporte 16 bits
A(7 downto 3) -- 5 bits du milieu de A
A(0 to 7) -- A comporte 8 bits, énumérés de façon croissante
```

Listage 11: Vecteur de bits

L'opérateur de concaténation & permet de combiner des groupes de bits.

```
A(15 downto 0) <= B(7 downto 0) &
                  C(7 downto 0);
```

Listage 12: Concaténation

Considérons par exemple la partie du calcul de somme de la description d'un additionneur 8 bits ci-dessous. Avec des déclarations adéquates, on pourrait écrire un calcul de somme plus compact.

14.10 Modèle complet

Considérons la bascule JK maître-esclave de la figure ?? ci-dessous, construite au moyen de portes simples. Un modèle VHDL complet pour cette bascule JK maître-esclave est donné ensuite.

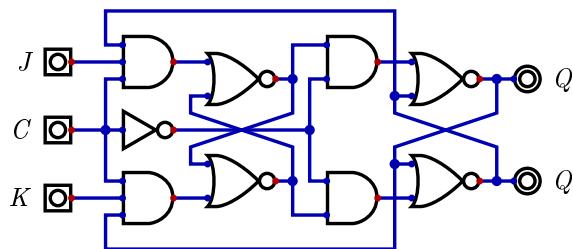


FIGURE 14.1 – Bascule JK maître-esclave à modéliser

14.11 Modèle comportemental

Un modèle comportemental d'une entité est un ensemble d'énoncés qui sont exécutés séquentiellement. Ces énoncés peuvent se trouver dans des blocs `process`,



14.11. MODÈLE COMPORTEMENTAL

```
Sum(7 downto 0) <= A(7 downto 0)
xor B(7 downto 0)
xor C(7 downto 0);

C(7 downto 0) <= (A(7 downto 0) and
B(7 downto 0)
)
or (A(7 downto 0) and
(C(6 downto 0) & Cin)
)
or (B(7 downto 0) and
(C(6 downto 0) & Cin)
);

Cout <= C(7);
```

Listage 13: Calcul de somme initial

```
Sum <= A xor B xor (C(6 downto 0) & Cin);

C <= (A and B) or
(A and (C(6 downto 0) & Cin) ) or
(B and (C(6 downto 0) & Cin) );

Cout <= C(7);
```

Listage 14: Calcul de somme compact



```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
use ieee.numeric_std.all;

-- Bascule JK maître-esclave.
-- La bascule maître mémorise sur une horloge haute,
-- la bascule esclave mémorise sur une horloge basse.
-- Les deux rétroactions évitent les conditions
-- interdites aux entrées
entity mainJK is
    port (
        J: in std_logic; -- entrée J (set) de la bascule
        C: in std_logic; -- entrée d'horloge
        K: in std_logic; -- entrée K (reset) de la bascule
        Q: out std_logic; -- bit stocké
        notQ: out std_logic -- inverse du bit stocké
    );
end main;

architecture Complet of mainJK is
    signal notQ_temp: std_logic;
    signal Q_temp: std_logic;
    signal s0: std_logic;
    signal s1: std_logic;
    signal s2: std_logic;
begin
    s0 <= NOT C;
    s2 <= NOT ((notQ_temp AND J AND C) OR s1);
    s1 <= NOT (s2 OR (C AND K AND Q_temp));
    Q_temp <= NOT ((s2 AND s0) OR notQ_temp);
    notQ_temp <= NOT (Q_temp OR (s0 AND s1));
    Q <= Q_temp;
    notQ <= notQ_temp;
end Complet;
```

Listage 15: Bascule JK maître-esclave



fonction ou procédure. Un tel bloc est concurrent avec les autres énoncés du modèle général. Il est possible d'utiliser des variables à l'intérieur des processus. Un énoncé d'assignation spécifique aux variables permet d'assigner (sans délai) une valeur à une variable qui a été préalablement déclarée. On se rapproche alors de la programmation traditionnelle. Les variables sont locales aux processus. Dans un bloc processus, il est possible d'avoir des boucles, des branchements conditionnels, etc. Dans le corps de l'entité, un bloc processus apparaît comme une grosse porte logique arbitrairement définie lors de la conception du bloc.

14.12 Modèle flux de données

Dans un modèle flux de données, c'est le mouvement des données qui est exprimé par un ensemble d'énoncés concurrents. On peut faire appel à des opérateurs logiques AND, OR, NOT, etc., pour décrire les relations entre les signaux.

14.13 Modèle structural

Un modèle structural décrit des ensembles de composants interconnectés. Un énoncé d'instanciation d'un composant (qui revient à dire quelque chose comme « utiliser le composant X ici ») est un énoncé concurrent qui indique de créer une instance de la « chose » spécifiée.

Une telle description structurale se contente de préciser quels composants seront reliés à quels autres composants, sans référence au comportement desdits composants.

Les énoncés qui suivent le `begin` spécifient l'instanciation de composants et les interconnexions. Un énoncé d'instanciation de composant crée un nouveau niveau hiérarchique. Chaque ligne commence avec un *nom d'instance*, suivi d'un deux-points (' :'), d'un nom de composant et du mot réservé `port map`. Ce `port map` spécifie les interconnexions du composant. Rappelons que l'ordre de ces énoncés est sans conséquences.

14.14 Bloc processus

Un énoncé `process` permet de définir un processus. Le format est le suivant.

Voici un exemple d'un modèle avec bloc processus d'une bascule D déclenchée sur un front montant avec mise à zéro asynchrone.

Le processus, déclaré à l'intérieur d'une architecture, est un énoncé concurrent. Mais tout ce qui se déroule à l'intérieur du processus est exécuté de façon séquentielle. Comme tout énoncé concurrent, le processus lit et écrit des signaux sur ses ports d'interface. Dans l'exemple précédent, la sortie Q reçoit des valeurs par assignation au sein du processus. L'expression `CLK'*event* *and* CLK = '1'` teste une condition de front montant sur l'interface d'entrée CLK.



```
[étiquette_processus:] process [ (liste_sensibilité) ] [is]
[déclarations_processus]
begin
--   liste d'énoncés séquentiels tels que:
-- assignments de signaux
-- assignments de variables
-- énoncés case
-- énoncés exit
-- énoncés if
-- énoncés loop
-- énoncés next
-- énoncés null
-- appels de procedure
-- énoncés wait
end process [étiquette_processus];
```

Listage 16: Bloc processus

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity DFF_CLEAR is
    port (CLK, CLEAR, D : in std_logic;
          Q : out std_logic);

end DFF_CLEAR;

architecture COMPORT_DFF of DFF_CLEAR is
begin
DFF_PROCESS: process (CLK, CLEAR)
begin
    if (CLEAR = '1') then
        Q <= '0';
    elsif (CLK'event and CLK = '1') then
        Q <= D;
    end if;
end process;
end COMPORT_DFF;
```

Listage 17: Bascule D, front montant, mise à zéro asynchrone



Il ne peut pas y avoir de déclarations de signaux dans un processus ; seules des variables ou des constantes peuvent être déclarées.

Une **liste de sensibilité** est un ensemble de signaux qui déclenchent l'exécution du processus. N'importe quel changement sur un des signaux de la liste provoque l'exécution immédiate du processus.

S'il n'y a pas de liste de sensibilité, il faudra inclure un énoncé **wait** pour s'assurer que le processus se termine. Il n'est pas permis d'avoir à la fois une liste de sensibilité et un énoncé **wait** pour un même processus. Les variables et constantes utilisées dans le processus sont définies dans la portion **déclarations_processus**.

Les énoncés entre **begin** et **end** sont exécutés séquentiellement. Les assignations de variables, dénotées **$:=$** , sont exécutées immédiatement.

Un énoncé concurrent est comme un processus d'une seule ligne, dont la liste de sensibilité est constituée de tous les signaux qui sont à droite de l'assignation.

Il est possible de définir un processus dont le corps est une description combinatoire. Par exemple, le processus suivant permet de modéliser une porte OU entre les entrées a et b.

```
proc1: process
begin
    wait on a, b;
    s <= a or b;
end process proc1;
```

Listage 18: Processus avec porte OU combinatoire

La sensibilité d'un tel processus (ici obtenue au moyen de l'énoncé **wait on a, b;**) doit comporter tous les signaux utilisés pour que l'exécution se fasse dès qu'une des entrées change de valeur.

Les assignations de signaux dans un processus ne prennent effet qu'une fois que le processus est suspendu. Cela veut notamment dire que c'est seulement la dernière assignation à un signal donné qui sera effectivement exécutée.

Si un processus effectue une lecture d'un signal qui se verra aussi assigner une valeur par le processus, la lecture prendra en compte la valeur précédente du signal **avant** qu'il soit affecté par l'assignation. Il est donc possible de créer de la rétroaction au sein d'un même processus.

14.15 Modélisation du délai

Deux formes de délai peuvent être modélisées en VHDL. Le délai inertiel et le délai de transport.

1. Délai inertiel

Le délai inertiel est la forme de délai par défaut. Le mot réservé **after** suppose par défaut un délai inertiel. Avec du délai inertiel, deux changements consécutifs du signal d'entrée qui sont plus rapprochés tempo-



rellement que la valeur de délai ne seront pas reflétés sur le signal de sortie. On modélise alors une inertie du circuit, qui est trop lent pour réagir lorsque les changements d'entrée sont trop rapides pour lui. Par exemple, avec une assignation comme la suivante :

```
b <= a after 30 ns;
```

Listage 19: Délai inertiel

Si le signal a passe de '0' à '1' à 10 ns et de '1' à '0' à 20 ns, la sortie ne changera pas du tout et restera tout le temps à '0'.

2. Délai de transport

Le délai de transport applique un retard dans le signal de sortie. Par exemple, avec la spécification suivante :

```
b <= transport a after 20 ns;
```

Listage 20: Délai de transport

Si le signal a passe de '0' à '1' à 10 ns et de '1' à '0' à 20 ns, la sortie passera de '0' à '1' à 30 ns et de '1' à '0' à 40 ns, reproduisant en sortie la même forme d'onde qu'en entrée, mais retardée de 20 ns.

14.16 Librairies

Des librairies de types peuvent être définies pour préciser des types d'objets qui pourront ensuite être utilisés de façon standard. Par exemple, la librairie IEEE `std_logic_1164` définit le type logique `std_logic` qui apporte plus de nuances que le simple type binaire, qui lui ne comporte que deux valeurs numériques '0' et '1'.

Le tableau suivant donne la liste des valeurs possibles avec `std_logic`. Comme on peut le voir, les signaux pourront ainsi assumer des valeurs comme Z (haute impédance pour les signaux trois-états), X (pour valeur inconnue), - pour valeur facultative, etc. Il y a même des nuances pour la solidité des valeurs logiques.

Une clause `use` permet de spécifier les librairies à utiliser au début du fichier de spécification. Par exemple, le fichier VHDL pourrait commencer avec les déclarations du listage suivant :

Nous avons déjà vu un exemple de l'utilisation de librairies dans le modèle de la bascule JK maître-esclave.



TABLE 14.1 – Valeurs pour `std_logic`

Symbol	Interprétation
'1'	1 Logique
'0'	0 Logique
'Z'	Haute impédance
'W'	Signal faible, indéterminé entre 0 ou 1
'L'	0 faible, <i>pulldown</i>
'H'	1 faible, <i>pullup</i>
'_'	<i>Don't care</i>
'U'	Non initialisé
'X'	Inconnu, conflit entre sources multiples

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
use ieee.numeric_std.all;
```

Listage 21: Déclaration de librairies

14.17 Encapsulation

Il est possible de grouper des énoncés et de les réutiliser au besoin, dans d'autres modèles. Ceci nous permet de « cacher » la description dans une boîte. Dans ce cas-ci, il s'agit d'un loquet SR construit avec des portes NOR.

```
entity rs is
port(r, s: in bit; q, qb: out bit);
end rs;

architecture norlogic of rs is
begin
q <= r nor qb;
qb <= s nor q;
end nor_logic;
```

Listage 22: Encapsulation

L'entité définie est un composant qui peut être utilisée dans d'autres circuits, à l'intérieur d'une hiérarchie de design. Voici comment on peut utiliser le composant loquet pour modéliser un loquet D.

Voici un exemple de bascule maître-esclave conçue de façon structurale à partir du composant loquet :

Voici un exemple de compteur élaboré à partir de cette bascule maître-esclave :



```
entity Dlatch is
port (clk,d: in bit; q,qb: out bit);
end Dlatch;

architecture test of Dlatch is
--
signal db, cr, cs: bit;
--
component rs_ff
port (r, s: in bit;
q, qb: out bit);
end component;
--
label rs0;
--
for rs0: rs_ff
use entity rs(nor_logic);

begin
db <= not d;
cr <= db and clk;
cs <= d and clk;
rs0: rs_ff port map(cr, cs, q, qb);
end test;
```

Listage 23: Utilisation d'un composant



```
entity MS is
port (clear,reset,set,clock: in bit;
q, qbar: out bit);
end MS;

architecture ms_struct of MS is
signal clrbar, r0, s0, q0, qbar0,
r1, s1, cbar: bit;
label rs0, rs1;
component rs_ff
port (r,s: in bit; q,qbar: out bit);
end component;
for rs0, rs1: rs_ff
use entity RS(nor_logic);
begin
clrbar <= not clear;
cbar <= not clock;
r0 <= (reset and clock) or clear;
s0 <= (set and clock) and clrbar;
rs0: rs_ff port map(r0,s0,q0,qbar0);
r1 <= (qbar0 and cbar) or clear;
s1 <= (q0 and cbar) and clrbar;
rs1: rs_ff port map(r1,s1,q,qbar);
end ms_struct;
```

Listage 24: Bascule maître-esclave structurale



```
entity CNTER is
port (clock, clear: in bit;
a: out bit_vector(3 downto 0));
end CNTER;

architecture count of CNTER is
signal b: bit_vector(3 downto 0);
component ms_ff
port (clr, r, s, c: in bit;
q, qbar: out bit);
end component;
label ms0, ms1, ms2, ms3;
for ms0, ms1, ms2, ms3: ms_ff
use entity MS(ms_struct);
begin
ms0: ms_ff port map(
clear,a(0),b(0),clock,a(0),b(0));
ms1: ms_ff port map(
clear,a(1),b(1),a(0),a(1),b(1));
ms2: ms_ff port map(
clear,a(2),b(2),a(1),a(2),b(2));
ms3: ms_ff port map(
clear,a(3),b(3),a(2),a(3),b(3));
end count;
```

Listage 25: Compteur basé sur la bascule



14.18 Description de design en VHDL

La description complète du système à simuler est placée dans un fichier avec extension .vhdl qui est ensuite compilé et simulé. On appelle cette description « fichier de design » ou « design » tout court.

Un design en VHDL est un ensemble d'entités de conception. L'entité de plus haut niveau invoque les autres entités comme composants. Le design dans son ensemble est appelé « hiérarchie de design ».

1. Multiplicateur huit bits

Voici l'exemple d'un multiplicateur huit bits construit à partir de plusieurs autres composants. Les listages qui suivent donnent le détail de la modélisation.

```
entity multiply is
port (load, clock: in bit;
      input1, input2: in
      bit_vector(7 downto 0);
      product: out
      bit_vector(15 downto 0);
      output_valid: out bit);
end multiply;
--
entity adder is
port(a: in bit_vector(7 downto 0);
      b: in bit_vector(7 downto 0);
      cin: in bit;
      sum: out bit_vector(7 downto 0)
      cout: out bit) ;
end adder;
--
entity D_FF is
port(din: in bit_vector(7 downto 0)
      dout: out bit_vector(7 downto 0)
      enable: in bit);
end D_FF;
```

Listage 26: Multiplicateur 8 bits : entités

14.19 Banc d'essai

Pour simuler un circuit avec un HDL, on doit lui appliquer des signaux aux entrées afin que le simulateur puisse générer les sorties correspondantes. Une description qui vise à générer ces signaux d'entrée est appelée un **banc d'essai**.



```

architecture logic of adder is
signal cw, cx: bit_vector(7 downto 0);
--
begin
cw(0) <= cin;
cw(7 downto 1) <= cx(6 downto 1);
cx <= (a and b) or (a and cw) or (b and cw);
sum <= a xor b xor cw;
cout <= cx(7);
end logic;

```

Listage 27: Multiplicateur 8 bits : composant adder

```

architecture edge of D_FF is
-- une bascule D de 8 bits de large
signal x, y, z, w, qb, e :
bit_vector(7 downto 0);
begin
e <= "11111111" when enable else 0;
x <= din nand y;
y <= e nand (not w);
z <= e nand w;
w <= z nand x;
dout <= z nand qb;
qb <= y nand dout;
end edge;

```

Listage 28: Multiplicateur 8 bits : composant FF

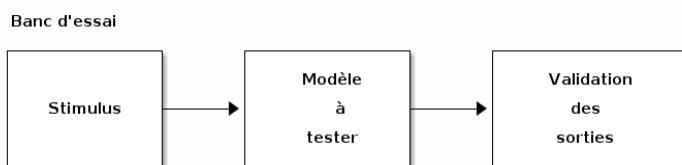


FIGURE 14.2 – Banc d'essai



```
architecture mult of multiply is
signal mux1, mux2, mux3, mux4:
bit_vector(7 downto 0);
signal control, adder_out:
bit_vector(7 downto 0);
signal accum:
bit_vector(15 downto 0);
signal carry_out: bit;
label l1, l2, l3, l4;

component add
port (arg1, arg2: in bitvec;
c_in: in bit;
result: out bitvec;
c_out: out bit);
end component;
for l4: add use entity adder(logic);

component latch
port (xin: in bitvec;
xout: out bitvec; enable: in bit);
end component;
for l1, l2, l3: latch use
entity D_FF(edge);
```

Listage 29: Multiplicateur 8 bits : déclarations



```
begin mux1(7 downto 0) <= 255 when load else "0" & control(7 downto
1); l1: latch port map ( mux1, control, clock);

mux2 <= 0 when load else
carry_out & adder_out(7 downto 1);
l2: latch port map (
mux2, accum(15 downto 8), clock);

mux3 <= input2 when load else
adder_out(0) & accum(7 downto 1);
l3: latch port map (
mux3, accum(7 downto 0), clock);

mux4 <= input1 when accum(0) else 0;
l4: add port map (
mux4, accum(15 downto 8), "0",
adder_out, carry_out);

output_valid <= not(control(0));
product <= accum when output_valid
else 0;
end mult;
```

Listage 30: Multiplicateur 8 bits : descriptions

Le bloc stimulus génère les signaux d'excitation qui sont appliqués aux entrées du modèle à tester. Un bloc se charge de valider les sorties observées, ce qui peut être fait automatiquement.

On commence par définir une entité de niveau supérieur pour le banc d'essai :

```
entity test_bench is
end entity test_bench;
```

Listage 31: Entité banc d'essai

L'entité ne comporte pas de ports, puisque le banc d'essai ne comporte pas d'entrées ou de sorties externes.

14.20 Instanciation

Il faut ensuite instancier le modèle à tester. L'instanciation peut se faire comme composant ou directement. À moins de vouloir définir un *package* pour le modèle à tester, le composant doit être défini **avant** le code principal.

Voici un exemple de déclaration d'instanciation par composant. Les noms de composant et de ports doivent correspondre à ceux du modèle à tester.

```
component and_gate is
port (
    a : in std_logic;
    b : in std_logic;
    and_out : out std_logic
);
end component and_gate;
```

Listage 32: Banc d'essai : instanciation par composant

Le composant est ensuite relié au modèle de test.

```
and_gate_instance: component and_gate
port map (
    a      => signal_a,
    b      => signal_b,
    and_out => signal_and_out
);
```

Listage 33: Composant lié



14.21. ÉCOULEMENT DU TEMPS

Chaque instanciation doit avoir son propre nom. Ici, c'est `and_gate_instance`. Les noms de signaux à gauche sont les noms des ports du composant. Les noms à droite sont les signaux qui sont reliés aux ports. Ces signaux doivent être déclarés avant utilisation et avoir le bon type.

Voici un exemple d'instanciation directe :

```
and_gate_instance: entity work.and_gate(ltr)
port map (
    a      => signal_a,
    b      => signal_b,
    and_out => signal_and_out
);
```

Listage 34: Instanciation directe

Dans ce cas, il faut également préciser la librairie et l'architecture pour le modèle à tester. Ici, la librairie est « `work` » et l'architecture est « `ltr` ».

14.21 Écoulement du temps

Pour tester le modèle, on doit typiquement produire des signaux qui varient en fonction du temps. Pour ce faire, il est possible d'utiliser les énoncés `after` et `wait`. Il existe un type prédéfini VHDL pour le temps, qui utilise les unités suivantes :

TABLE 14.2 – Unités de temps

Unité	Valeur
fs	
ps	1000 fs
ns	1000 ps
us	1000 ns
ms	1000 us
sec	1000 ms
min	60 sec
hr	60 min

La plus petite unité de temps correspond à une femtoseconde (10^{-15} seconde).

Voici des exemples d'énoncés liés au temps :

1. Énoncé `after`

L'énoncé `after` ajoute un aspect temporel à une assignation. La partie de l'énoncé qui précède la virgule est une assignation qui fonctionne comme toute assignation normale. La deuxième partie de l'énoncé spécifie une nouvelle valeur pour le signal, qui prendra effet au temps (futur) indiqué.



14.22. EXEMPLES DE BANC D'ESSAI

```
time_ex <= 100 ps; -- 100 picoseconds
time_ex <= 1.2 ns; -- 1200 picoseconds
time_ex <= 1.2 sec; -- 1200 milliseconds
```

Listage 35: Énoncés liés au temps

```
<signal> <= <valeur_initiale>, <valeur_finale> after <temps>;
```

Listage 36: Énoncé **after**

Voici un exemple d'utilisation pour créer un signal de mise à zéro :

```
reset <= '1', '0' after 1 us;
```

Listage 37: Signal de mise à zéro

L'exemple suivant montre une méthode simple pour générer un signal d'horloge. La période obtenue sera le double du délai, soit ici 20 ns.

2. L'énoncé **wait**

L'énoncé **wait** suspend l'exécution dans un bloc processus pendant un certain temps. Rappelons que le processus ne peut pas avoir de liste de sensibilité. Trois types d'usage de **wait** sont possibles :

Dans le premier cas, l'exécution est stoppée pendant la durée indiquée. Dans le deuxième cas, l'exécution est stoppée jusqu'à ce que la condition soit remplie. Il est possible de fonder les conditions sur des macros pour les fronts montants **rising_edge** ou descendants **falling_edge**. La portion **for** est optionnelle. Elle permet de prévoir un temps d'attente maximal. L'attente s'arrêtera donc si la condition est remplie ou après l'écoulement du temps spécifié.

Dans le troisième cas, on attend simplement qu'un évènement se produise sur le signal spécifié pour cesser l'attente. Il est possible de spécifier une liste de signaux en les séparant par des virgules :

14.22 Exemples de banc d'essai

Testons un circuit séquentiel simple comportant deux entrées A et B qui passent par une porte ET et une bascule avec sortie Q.

1. Création d'une entité vide pour le banc d'essai

L'extrait de code suivant montre le point de départ de notre banc d'essai.

2. Instanciation du modèle à tester



14.22. EXEMPLES DE BANC D'ESSAI

```
clock <= not clock after 10 ns;
```

Listage 38: Signal d'horloge

```
wait for <time>;  
wait until <condition> for <time>;  
wait on <signal_name>;
```

Listage 39: Énoncé wait

```
wait on sig_a, sig_b;
```

Listage 40: Liste de signaux en attente d'évènement

```
entity exemple_tb is  
end entity exemple_tb;  
  
architecture test of exemple_tb is  
--  
end architecture exemple_tb;
```

Listage 41: Entité vide pour banc d'essai



14.22. EXEMPLES DE BANC D'ESSAI

Nous faisons une instanciation directe. L'extrait de code suivant montre comment la spécifier, en supposant que les signaux `in_a`, `in_b` et `out_q` ont été déclarés précédemment :

```
-- Instanciation du modèle à tester
dut: entity work.exemple_design(rtl)
port map (
    a => in_a,
    b => in_b,
    q => out_q
);
```

Listage 42: Instanciation du modèle

3. Génération de l'horloge et du signal de mise à zéro

Il faut ensuite générer les signaux d'horloge et de mise à zéro, en spécifiant les éléments temporels. Les deux signaux seront définis de façon concurrente. Nous prévoyons une inversion d'horloge à toutes les 10 ns, ce qui donne une période de 20 ns qui correspond à une fréquence de 50 MHz. L'extrait de code suivant montre les détails :

```
-- Reset et clock
clock <= not clock after 10 ns;
reset <= '1', '0' after 50 ns;
```

Listage 43: Génération de signaux de test

4. Stimulus

Le dernier élément à spécifier est le stimulus, c'est-à-dire les signaux qui seront appliqués aux entrées de notre modèle à tester. Nous utilisons un processus pour générer les quatre combinaisons possibles de nos deux entrées.

5. Exemples complets

Dans le premier exemple, nous faisons appel ici au mot réservé `alias` qui permet de rendre le code plus facile à comprendre en nommant un sous-ensemble du type `array` qui a été utilisé pour générer les combinaisons d'entrées.

Le listage du deuxième exemple de banc d'essai, qui teste le fonctionnement d'un compteur haut/bas de quatre bits modélisé de façon comportementale, est présenté en trois portions. Une façon différente de générer le signal d'horloge y est utilisée.



```
-- Génération du stimulus
stimulus:
process begin
    -- Attendre que reset soit activé
    wait until (reset = '0');

    -- Générer chaque condition, avec 2 périodes entre chaque
    -- itération pour laisser du temps pour la propagation
    and_in <= "00";
    wait for 20 ns;
    and_in <= "01";
    wait for 20 ns;
    and_in <= "10";
    wait for 20 ns;
    and_in <= "11";

    -- Fin du test
    wait;
end process stimulus;

end architecture exemple_tb;
```

Listage 44: Stimulus pour entrées



```
entity exemple_tb is
end entity exemple_tb;

architecture test of exemple_tb is
    signal clock : std_logic := '0';
    signal reset : std_logic := '1';
    signal and_in : std_logic_vector(1 down 0) := (others => '0');
    alias in_a is and_in(0);
    alias in_b is and_in(1);
    signal out_q : std_logic;
begin
    -- Reset et clock
    clock <= not clock after 10 ns;
    reset <= '1', '0' after 50 ns;
    -- Instanciation du modèle à tester
    dut: entity work.exemple_design(rtl)
        port map (
            a => in_a,
            b => in_b,
            q => out_q );
    -- Génération du stimulus
    stimulus:
process begin
    wait until (reset = '0');  -- Attendre reset relâché
    -- Générer chaque condition, avec 2 périodes entre chaque
    -- itération pour laisser du temps pour la propagation
    and_in <= "00";
    wait for 2 ns;
    and_in <= "01";
    wait for 2 ns;
    and_in <= "10";
    wait for 2 ns;
    and_in <= "11";
    -- Fin du test
    wait;
end process stimulus;
end architecture exemple_tb;
```

Listage 45: Premier exemple complet de banc d'essai



```
1 library ieee;
2 use ieee.std_logic_1164.all;
3 use ieee.numeric_std.all;
4
5
6 entity up_down_counter is
7     port( clock : in std_logic;
8           reset : in std_logic;
9           up_down : in std_logic;
10          counter : out std_logic_vector(3 downto 0));
11 end up_down_counter;
12
13 architecture bhv of up_down_counter is
14     signal t_count: unsigned(3 downto 0);
15 begin
16     process (clock, reset)
17     begin
18         if (reset='1') then
19             t_count <= "0000";
20         elsif rising_edge(clock) then
21             if up_down = '0' then
22                 t_count <= t_count + 1;
23             else
24                 t_count <= t_count - 1;
25             end if;
26         end if;
27     end process;
28
29     counter <= std_logic_vector(t_count);
30 end bhv;
31
32
33 library ieee;
34 use ieee.std_logic_1164.all;
35 use ieee.numeric_std.all;
36
37 entity tb_up_down is
38 end tb_up_down;
```

Listage 46: Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 1



```
39 architecture behavior of tb_up_down is
40
41   -- déclaration de composant pour le modèle à tester
42
43   component up_down_counter
44     port(
45       clock : in std_logic;
46       reset : in std_logic;
47       up_down : in std_logic;
48       counter : out std_logic_vector(3 downto 0)
49     );
50   end component up_down_counter;
51
52   -- Inputs
53   signal clock : std_logic := '0';
54   signal reset : std_logic := '0';
55   signal up_down : std_logic := '0';
56
57   -- Outputs
58   signal counter : std_logic_vector(3 downto 0);
59
60   -- Clock period definitions
61   constant clock_period : time := 20 ns;
62
63 begin
64
65   -- Instanciation du composant à tester
66   uut: component up_down_counter
67     port map (
68       clock => clock,
69       reset => reset,
70       up_down => up_down,
71       counter => counter
72     );
```

Listage 47: Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 2



```
73  -- Processus d'horloge
74  clock_process: process
75  begin
76  clock <= '0';
77  wait for clock_period/2;
78  clock <= '1';
79  wait for clock_period/2;
80  end process;
81
82  -- Processus de stimulus
83  stim_proc: process
84  begin
85  -- hold reset state for 100 ns.
86  wait for 20 ns;
87  reset <= '1';
88  wait for 20 ns;
89  reset <= '0';
90  up_down <= '0';
91  wait for 200 ns;
92  up_down <= '1';
93  wait;
94  end process;
95
96  end;
```

Listage 48: Deuxième exemple complet de banc d'essai, portion 3



14.23 Compilation et simulation

Voici enfin les grandes étapes permettant de passer de la spécification d'un modèle à une simulation du comportement du circuit modélisé.

1. Créer un fichier VHDL. Ce fichier ne contient qu'une seule paire entité/architecture de niveau supérieur, qui sera le banc d'essai. Il y aura typiquement d'autres entités de niveau inférieur, notamment le modèle de circuit à simuler.

```
entity MACHIN is
...
end MACHIN;

architecture TRUC of MACHIN is
...
end TRUC;
```

Listage 49: Entité de niveau supérieur

1. Compiler cette description. Les commandes à utiliser dépendent du simulateur qui est utilisé, mais deux étapes sont normalement requises :
 - l'**analyse** du code source
 - l'**élaboration** du design
2. Une fois le design élaboré, on peut **simuler** le résultat. Si le simulateur ne permet pas directement la visualisation des résultats, il faudra sauvegarder les résultats de simulation sous un format qui permettra ensuite de les visualiser avec un autre outil.
3. Pour **visualiser** le résultat, on peut utiliser un outil intégré ou encore un outil externe qui permet de visualiser les signaux obtenus (formes d'ondes, résultats interprétés).



Chapitre 15

Préparation et simulation des modèles VHDL

15.1 Éditeurs

N'importe quel éditeur de programmation peut être utilisé pour éditer les modèles VHDL. Certains simulateurs comportent un éditeur intégré. Il peut être avantageux d'utiliser un éditeur avec fonction de surlignage syntaxique pour le langage.

15.2 Simulateurs gratuits

Voici quelques simulateurs gratuits.

1. Modelsim/Questa

Des versions de ce simulateur sont offertes par plusieurs fabricants de circuits intégrés programmables :

Intel :

FPGA Software Download Center

- Fonctionne sous Windows ou Linux (Red Hat ou Ubuntu)
- Un des simulateurs les plus populaires
- L'utilisation requiert une licence (gratuite) spécifique à un ordinateur donné, qu'il faut demander par courriel
- L'installation et l'activation comportent plusieurs étapes

Lattice :

iCEcube2 Design Software

- Fonctionne sous Windows ou Linux (Red Hat)
- Fait partie d'une suite logicielle en support à la gamme de FPGA du fabricant

- L'utilisation requiert une licence (gratuite) spécifique à un ordinateur donné

Microchip :

Libero SoC Design Suite

- Fonctionne sous Windows ou Linux (Red Hat)
- Fait partie d'un suite logicielle (Libero) en support à la gamme de FPGA du fabricant
- L'utilisation requiert une licence (gratuite) spécifique à un ordinateur donné

2. Active-HDL (version étudiante)

Free Active-HDL Student Edition

- Fonctionne sous Windows
- Licence gratuite pour la communauté étudiante (on doit indiquer son université)
- L'inscription donne accès à une page de téléchargement

3. Vivado (Xilinx)

Xilinx téléchargements

- Fonctionne sous Windows ou Linux (Red Hat ou Ubuntu)
- Cette suite pour conception de circuits intégrés programmables comporte un simulateur
- L'utilisation requiert une licence (gratuite) spécifique à un ordinateur donné

4. GHDL/GTKWave

<http://ghdl.free.fr/>

<https://github.com/ghdl/ghdl>

<http://gtkwave.sourceforge.net/>

<https://github.com/gtkwave/gtkwave>

Ces deux logiciels sont à code source ouvert, donc entièrement gratuits.

- Fonctionnent sous Windows, Mac ou Linux
- GHDL est utilisé pour la simulation
- GTKWave est utilisé pour visualiser les résultats

5. EDA Playground

EDA Playground

- Cette option, utilisable via un fureteur Web, ne nécessite pas d'installation et peut donc s'utiliser sur toutes les plateformes
- On doit s'enregistrer
- Il est possible de choisir le simulateur
- On y trouve également des exemples de codes



Quatrième partie
Exercices

Série 1

Question

Effectuez la conversion des nombres suivants dans la base demandée :

1. $(32)_{10} = ()_2$
2. $(F8, A7)_{16} = ()_2$
3. $(65)_8 = ()_{16}$
4. $(240, 51)_8 = ()_{10}$
5. $(25)_{10} = ()_8$
6. $(100101011)_2 = ()_{10}$
7. $(28)_{10} = ()_2$
8. $(E3)_{16} = ()_2$
9. $(B3)_{16} = ()_8$
10. $(11001011101)_2 = ()_{16}$
11. $(754)_8 = ()_{10}$
12. $(106)_8 = ()_{16}$
13. $(27, 52)_{10} = ()_2$
14. $(4F, 3D9)_{16} = ()_2$
15. $(73, 313)_8 = ()_{16}$
16. $(364, 3)_8 = ()_{10}$
17. $(25)_{10} = ()_8$
18. $(111101011)_2 = ()_{10}$
19. $(31, 22)_{10} = ()_2$
20. $(43, 39)_{16} = ()_2$
21. $(43, 37)_8 = ()_8$
22. $(36)_8 = ()_{10}$
23. $(25)_{10} = ()_8$
24. $(101101111)_2 = ()_{10}$

Question

Donnez le nombre minimum de bits nécessaires pour définir un code pour représenter :

1. les chiffres de 0 à 9
2. les nombres de -17 à 17
3. les lettres A ... Z et les chiffres 0 ... 9
4. alphanumérique pour les lettres A ... Z, a ... z et les chiffres 0 ... 9

Question

Calculez les compléments suivants (pour un nombre de bits n) :

1. complément à deux de $(1101011)_2$ en supposant $n = 8$
2. complément à deux de $(110101)_2$ en supposant $n = 8$
3. complément à un de $(0101101)_2$ en supposant $n = 8$
4. complément à deux de $(01112)_3$ en supposant $n = 7$
5. complément à cinq de $(32402)_5$ en supposant $n = 7$
6. compl. à 2 de $(10110001)_2$
7. compl. à 2 de $(0001101)_2$
8. compl. à 1 de $(0101101)_2$
9. compl. à 2 de $(02112)_3$
10. compl. à 5 de $(42102)_5$

Question

Effectuez les calculs suivants selon la méthode indiquée :

1. $(2CF3)_{16} + (2B)_{16}$, (add. directe base 16). Réponse : $()_{16}$
2. $(704)_8 + (230)_8$, add. directe base 8, conversion). Réponse : $()_8 = ()_{10}$
3. $(34)_8 - (42)_8$, complément à 2, conversion. Réponse : $()_2 = ()_{16}$
4. $(11011101)_2 - (55)_{10}$, complément à 2, conversion. Réponse : $()_2$
5. $(AC)_{16} + (4)_{16}$ par addition directe en base 16. Réponse : $()_{16}$
6. $(E1)_{16} - (1B)_{16}$ en utilisant le complément à 1 en base 2. Réponse : $()_{16}$
7. $(46)_8 - (73)_8$ en utilisant le complément à 2 en base 2. Réponse : $()_{16}$
8. $(BE)_{16} + (22)_{16}$, (add. directe base 16). Réponse : $()_{16}$
9. $(73)_8 + (103)_8$, add. directe base 8, conversion). Réponse : $()_8 = ()_{10}$
10. $(22)_8 - (26)_8$, compl. à 2, conversion. Réponse : $()_2 = ()_{16}$
11. $(11011100)_2 - (57)_{10}$, compl. à 2, conversion. Réponse : $()_2$



-
12. $(AE)_{16} + (12)_{16}$, (add. directe base 16). Réponse : $()_{16}$
 13. $(63)_8 + (135)_8$, add. directe base 8, conversion). Réponse : $()_8 = ()_{10}$
 14. $(35)_8 - (26)_8$, compl. à 2, conversion. Réponse : $()_2 = ()_{16}$
 15. $(11011100)_2 - (55)_{10}$, compl. à 2, conversion. Réponse : $()_2$

Question

Vous disposez de blocs permettant de calculer les fonctions suivantes :

C4 complément à un d'un nombre de 4 bits

ADD4 addition de deux nombres de 4 bits, avec entrée pour retenue et retenue de sortie.

Indiquez par un schéma-bloc comment on peut relier ces blocs pour calculer :

1. le complément à deux d'un nombre de 4 bits
2. le complément à deux d'un nombre de 8 bits
3. la somme de deux nombres de 8 bits
4. la soustraction de nombres de 4 bits

Question

Un réseau informatique comporte 60 ordinateurs. On doit assigner à chacun de ces ordinateurs un mot-code binaire unique.

1. Combien de bits par mot sont nécessaire pour la codification ?
2. Combien de mots-code ne seront pas utilisés ?

Question

Selon les critères d'achat du service des achats d'une entreprise, un article sera acheté s'il remplit au moins une des conditions suivantes :

- il est peu coûteux ou de qualité, tout en étant disponible rapidement,
 - il est peu coûteux et n'est pas disponible rapidement,
 - il est coûteux et de mauvaise qualité, tout en étant disponible rapidement.
- En utilisant la notation suivante :

A coûteux

B de bonne qualité

C disponible rapidement

Exprimez les critères d'achat sous forme d'une expression booléenne (non-simplifiée).

Donnez le tableau de vérité de la fonction logique des critères d'achat.



Donnez la forme canonique, en somme de produit, de la fonction logique des critères d'achat.

Déterminez si les expressions logiques suivantes sont égales à la fonction logique des critères d'achat :

$$F_1 = A'B' + B'C'$$

$$F_2 = A'B'C' + A'B'C + A'BC' + AB'C'$$

$$F_2 = B'C' + A'B' + A'C$$

Question

Donnez le nombre minimum de bits nécessaires pour définir un code pour représenter

1. les jours de la semaine
2. les jours du mois
3. les jours dans l'année (nombre entre 1 et 365)
4. les jours de l'année (mois et date)
5. une date de naissance (jour, mois, année)



Série 2

Question

La fonction logique à trois entrées $S = F(A, B, C)$ donnée par son tableau de vérité :

A	B	C	S
0	0	0	1
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0

doit être implémentée par un circuit logique.

1. Donnez l'expression de cette fonction :
 - Selon la première forme canonique ($\sum m_i$)
 - Selon la deuxième forme canonique ($\prod M_i$)
2. Trouvez une expression simplifiée pour la fonction en utilisant les théorèmes de l'algèbre de Boole.
3. Dessinez le circuit logique correspondant à l'expression simplifiée trouvée.

Question

Trouvez le complément de la fonction logique donnée par l'expression suivante en utilisant trois méthodes différentes.

$$s = b(a'c' + ad + ac) + (b + c' + d)' + a'bc'd + abcd$$

Question

Considérez la fonction logique définie par l'expression $F = [(C + B)A' + (A + B)']B'$.

-
1. Dessinez le circuit logique correspondant.
 2. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NAND.
 3. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NOR.

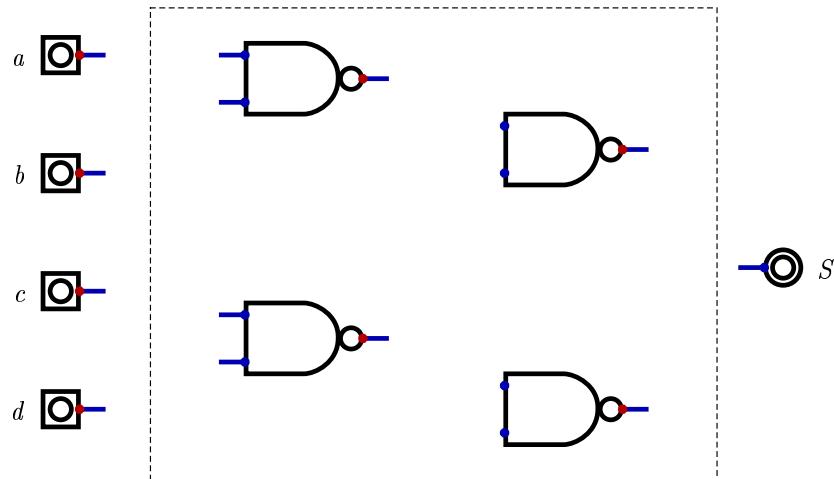
Question

On doit concevoir un circuit logique qui détermine le complément à deux d'une entrée a binaire (signée) de 4 bits notés a_3, a_2, a_1, a_0 . Il y aura donc 4 bits de sortie, s_3, s_2, s_1, s_0 . En considérant chacun des bits de sortie comme une fonction des quatre bits d'entrée, par ex. $s_3 = f(a_3, a_2, a_1, a_0)$, donnez les tableaux de vérité pour s_3, s_2, s_1 , et s_0 .

Question

Complétez la figure ci-dessous (en ajoutant des connexions) afin de réaliser la fonction

$$S = a' + b' + cd$$

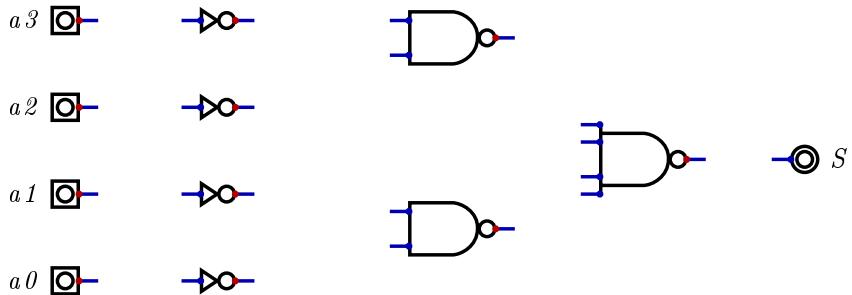


Question

Complétez la figure ci-dessous (en ajoutant des connexions) afin de réaliser une fonction dont la sortie est

- $S = 1$ lorsque l'entrée est ≤ 3 ou impaire
- $S = 0$ dans les autres cas.

L'entrée (a_3, a_2, a_1, a_0) représente un nombre entier décimal codé en BCD. Les entrées ≥ 9 peuvent donner n'importe quelle sortie.



Question

Dessinez le circuit logique de la fonction $S = ab + c' + d'$ en utilisant au plus quatre portes NAND.

Question

Simplifiez la fonction logique donnée par l'expression suivante :

$$s = b(a'c' + ad + ac) + (b + c' + d)' + a'b'c'd + abcd$$

au moyen d'un diagramme de Karnaugh. Identifiez sur le diagramme les regroupements essentiels, les regroupements absolument inutiles et les regroupements pour lesquels on a le choix. Donnez deux solutions aussi simplifiées.

Question

Considérez la fonction logique définie par l'expression

$$F = [(A + B)C' + (A + B)']B'$$

1. Dessinez le circuit logique correspondant.
2. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NAND.
3. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NOR.
4. Dessinez un circuit équivalent qui ne comporte que trois niveaux de portes (incluant les inversions).

Question

Simplifiez la fonction logique donnée par l'expression suivante :

$$s = ab(c'd' + cd) + c'(a'b' + a'b)$$

au moyen d'un diagramme de Karnaugh. Donnez deux solutions aussi simplifiées.



Question

Considérez la fonction logique définie par l'expression $F = (AB + C)A' + C + A'$.

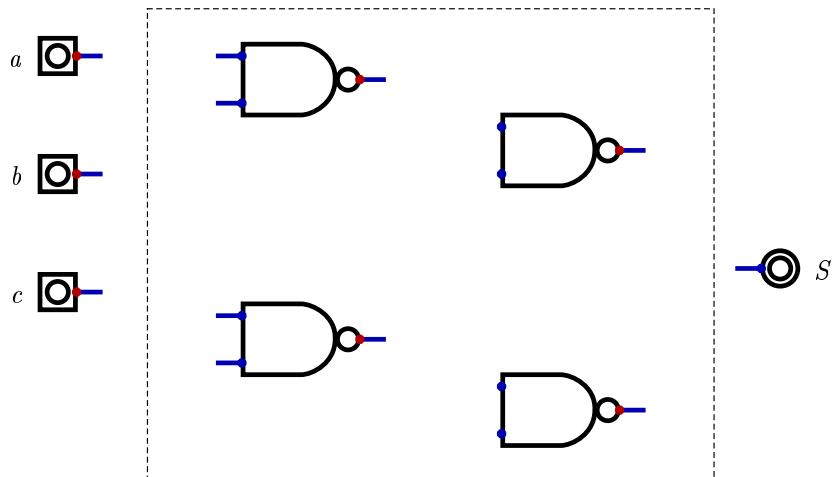
1. Dessinez le circuit logique correspondant.
2. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NAND.
3. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NOR.
4. Dessinez un circuit équivalent qui ne comporte que deux niveaux de portes (excluant les inversions).

Question

Donnez le tableau de vérité des deux fonctions qui, à partir d'une entrée binaire non-signée sur trois bits, donnent en sortie la représentation binaire non-signée sur deux bits du plus grand diviseur < 3 de l'entrée, s'il y a lieu. Simplifiez les deux fonctions en tenant compte des cas facultatifs.

Question

Complétez la figure ci-dessous (en ajoutant des connexions) afin de réaliser une fonction NAND à trois entrées $S = (abc)'$.



Question

Dans une application numérique, on doit concevoir un circuit logique qui permet de détecter les nombres composés, qui peuvent être décomposés en facteurs (nombres qui ne sont pas premiers). Le circuit doit donner une sortie 1

quand un nombre composé est présenté à l'entrée ; par exemple, le circuit doit donner 1 pour une entrée 4 (0100) et 0 pour une entrée 3 (0011). Les nombres 0 et 1 seront considérés comme des cas facultatifs.

1. Donnez le tableau de vérité pour réaliser cette application pour un mot d'entrée (non-signé) de quatre bits, a, b, c et d .
2. Au moyen d'un diagramme de Karnaugh, trouvez une expression logique simplifiée pour cette fonction logique et ne représentez que les impliquants premiers retenus pour la solution.
3. Donnez le schéma du circuit logique qui implémente cette fonction en somme de produit à l'aide de portes NON-ET (pas de restrictions sur le nombre d'entrées).



Série 3

Question

À l'aide d'un diagramme de Karnaugh, simplifiez

$$S = AB' + B'CD + A'B + B'D + A'B'D$$

en produit de sommes.

Question

À l'aide d'un diagramme de Karnaugh, simplifiez

$$S = (A'+B'+C+D)(A+B'+C'+D)(A'+B'+C+D')(A+B'+C'+D')(A+C'+D)$$

en tenant compte des cas facultatifs suivants : $\sum(3, 8, 11, 14)$.

1. Donnez une solution qui n'utilise pas l'entrée D .
2. Donnez une solution qui n'utilise pas l'entrée B .

Question

À l'aide de la méthode Quine-McCluskey, simplifiez l'expression logique suivante :

$$F = A'BCDEF' + A'BCDEF + AB'CDEF + ABCDEF'$$

Tenez compte des cas facultatifs suivants :

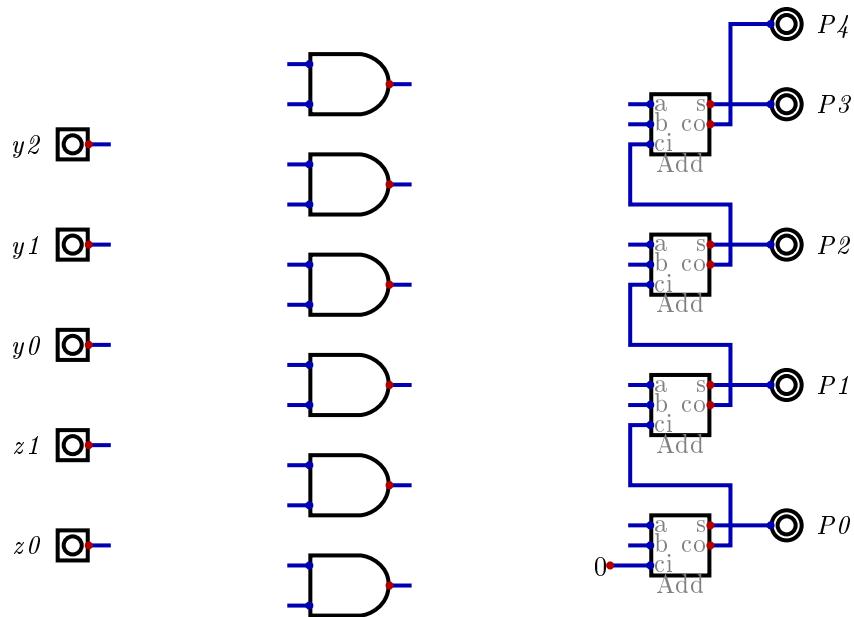
$$A'BCD'EF' + ABCDE'F' + A'BCDE'F + ABCDEF$$

Question

Complétez la figure ci-dessous pour obtenir un multiplicateur dont la sortie (5 bits) est le produit de deux entrées (de 3 bits et 2 bits, respectivement).

Comme on peut voir sur la figure, on dispose de quatre additionneurs complets à 1 bit et de six portes ET. La multiplication sera

$$(P_4, P_3, P_2, P_1, P_0)_2 = (y_2, y_1, y_0)_2 \times (z_1, z_0)_2$$

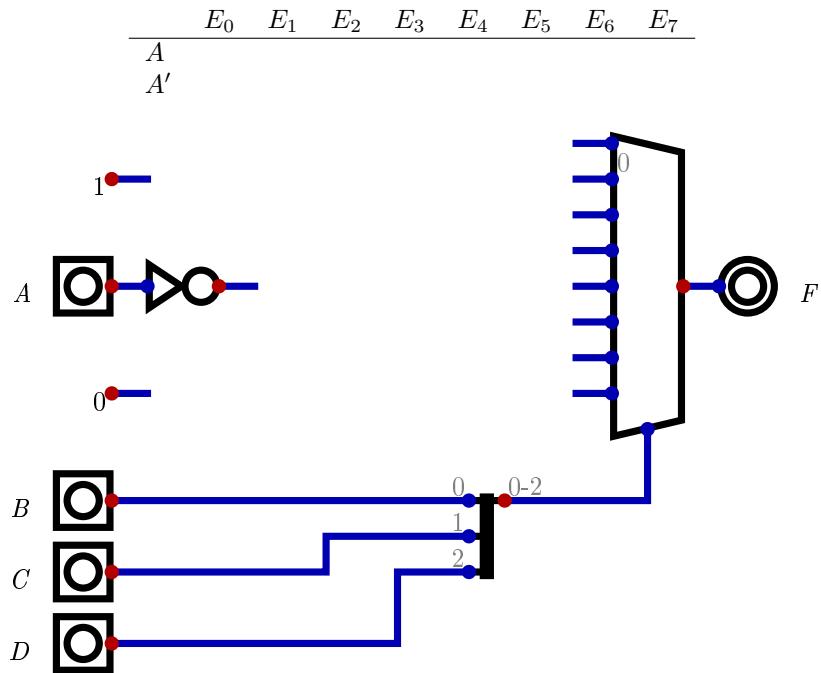


Question

Considérez la fonction logique F définie par le tableau de vérité suivant

<i>A</i>	<i>B</i>	<i>C</i>	<i>D</i>	<i>F</i>
0	0	0	0	0
0	0	0	1	1
0	1	0	0	0
0	1	0	1	0
0	0	1	0	1
0	0	1	1	0
0	1	1	0	0
0	1	1	1	1
1	0	0	0	0
1	0	0	1	1
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	0	1	0	0
1	0	1	1	0
1	1	1	0	0
1	1	1	1	1

Vous devez réaliser cette fonction au moyen d'un multiplexeur à huit entrées sans utiliser la variable *A* dans les lignes de sélection. Complétez le tableau de réalisation et la figure ci-dessous.



Question

Simplifiez la fonction logique à six entrées

$$S = F(A, B, C, D, E, F)$$

représentée par la liste de minterms suivants

010000, 101000, 110100, 110101, 110110, 111100

en tenant compte des cas facultatifs représentés par les minterms suivants

000000, 001100, 000111, 101001, 110111

par la méthode de Quine-McCluskey. Vous devez donner le détail de toutes les étapes, remplir les tableaux de couverture initial et réduit, identifier les impliquants premiers essentiels (i.p.e.), les impliquants premiers absolument inessentiels (i.p.a.i.) et les impliquants premiers inessentiels tout court (i.p.i.). Donnez la solution sous la forme d'une expression en A, B, C, D, E, F .

Question

Réalisez les fonctions logiques suivantes au moyen d'un multiplexeur quatre-vers-un.

1.

$$f_1(a, b, c) = \sum m(2, 4, 5, 7)$$

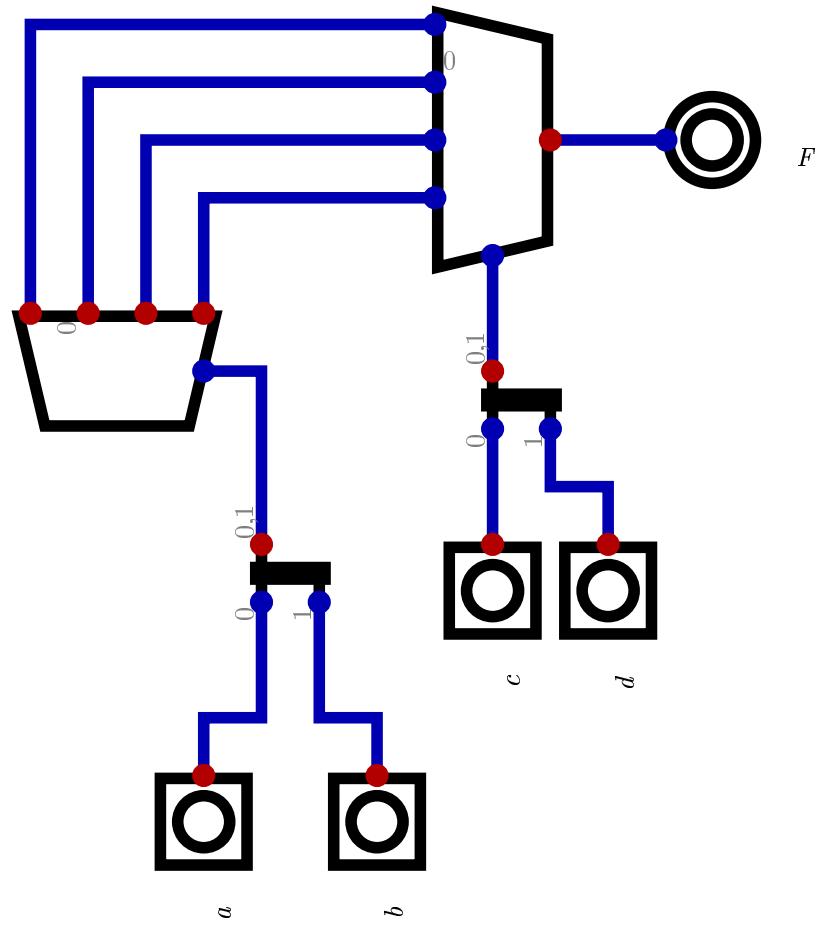
2.

$$f_2(a, b, c) = \prod M(0, 6, 7)$$

Question

Identifiez la fonction réalisée par le circuit ci-dessous, en donnant la liste des minterms en fonction des entrées a, b, c et d .





Question

Un circuit combinatoire est défini par les trois fonctions logiques suivantes. Dessinez un circuit réalisant ces trois fonctions en utilisant un décodeur constitué de portes NAND (vous devez dessiner le schéma du décodeur), et des portes NAND et ET externes.

$$F_1 = xy' + x'yz'$$

$$F_2 = (x + y')z$$

$$F_3 = (x'y + xy'z)'$$

Question

Simplifiez la fonction donnée par l'expression suivante

$$a'b'cd + abcd + ab'c'd + abcd'$$

en considérant les cas facultatifs suivants

$$abc' + a'bc'd' + ab'cd'$$

par la méthode de Quine-McCluskey. Vous devez donner le détail de toutes les étapes, identifier à la fin les impliquants premiers essentiels (i.p.e.), les impliquants premiers absolument inessentiels (i.p.a.i.) et les impliquants premiers inessentiels tout court (i.p.i.). et donner la solution finale avec les variables.

Question

Concevez un circuit qui permet de comparer deux mots de 3 bits et qui donne 1 lorsqu'ils sont égaux et 0 sinon. Vous devez utiliser des portes XOR et d'autres portes.

Question

La fonction logique à quatre entrées $S = F(A, B, C, D)$ donnée par son tableau de vérité :

A	B	C	D	S
0	0	0	0	0
0	0	0	1	1
0	1	0	0	0
0	1	0	1	1
0	0	1	0	X
0	0	1	1	0
0	1	1	0	0
0	1	1	1	1
1	0	0	0	X
1	0	0	1	1
1	1	0	0	0
1	1	0	1	0
1	0	1	0	0
1	0	1	1	1
1	1	1	0	X
1	1	1	1	1

doit être implémentée par un circuit logique.



-
1. Simplifiez la description de cette fonction en utilisant un diagramme de Karnaugh.
 2. Trouvez le tableau de couverture pour la fonction et réduisez-le en tableau réduit.
 3. Identifiez les impliquants premiers essentiels (i.p.e.), les impliquants premiers absolument inessentiels (i.p.a.i.) et les impliquants premiers inessentiels tout court (i.p.i.).
 4. Dessinez le circuit logique simplifié, réalisé en n'utilisant que des portes NAND.

Question

Un circuit combinatoire est défini par les trois fonctions logiques suivantes. Dessinez un circuit réalisant ces trois fonctions en utilisant un décodeur et des portes externes.

$$F_1 = x'y'z' + xz$$

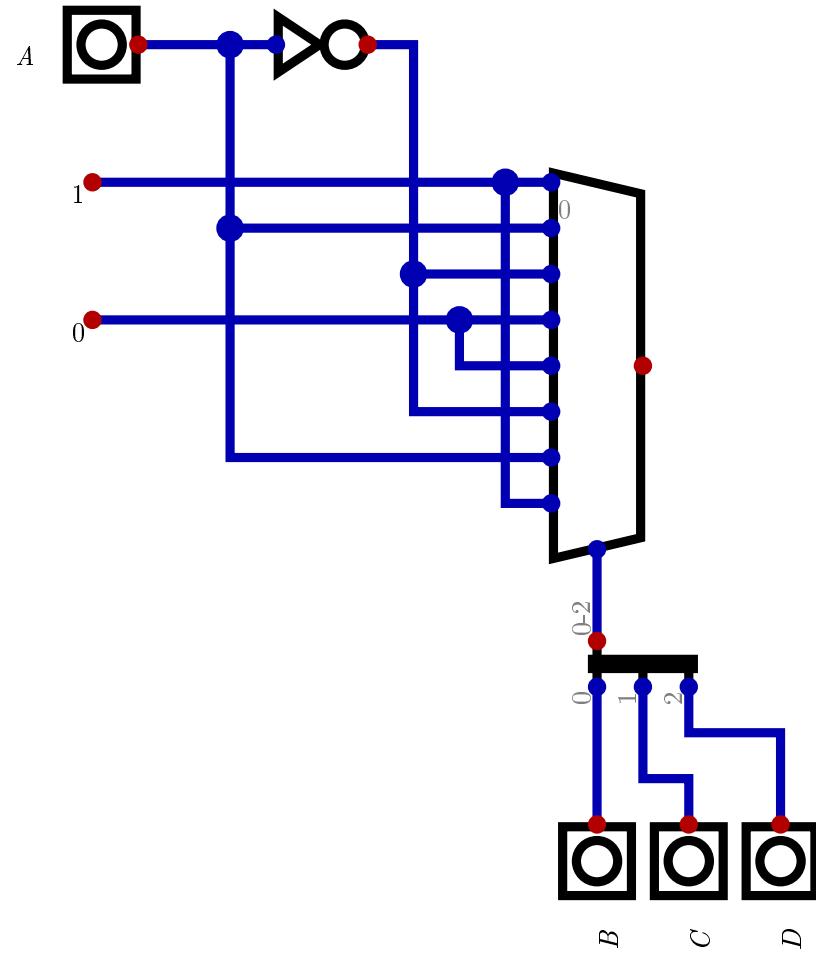
$$F_2 = xyz' + x'y$$

$$F_3 = x'y'z + xy$$

Question

Identifiez la fonction logique $F(A, B, C, D)$ définie par le circuit logique suivant :





1. Donnez son tableau de vérité.
2. Donnez la forme canonique somme de produits de cette fonction.

Question

Considérez le tableau de couverture suivant :

	0101	0110	0000	1100	1101	1011	0111
—10—							
110—							
1011							
—00—							
01—							
—111							

-
1. Complétez le tableau en mettant les '+' dans les cases appropriées.
 2. Identifiez les i.p.e. et les i.p.a.i.
 3. Donnez les cas facultatifs qui ont été utilisés pour obtenir les i.p.
 4. Donnez le tableau réduit correspondant.
 5. Donnez un exemple de ligne qui en domine une autre.
 6. Donnez un exemple de colonne qui en domine une autre.
 7. Donnez une forme canonique de la fonction.
 8. Donnez l'expression simplifiée de la fonction $F(u, v, w, x)$.

Question

Trouvez l'expression minimale pour les deux fonctions suivantes, sachant qu'elles doivent être implémentées dans un même circuit. Utilisez la méthode Quine-McCluskey.

$$F_1(A, B, C, D) = \sum(2, 5, 6, 7, 10, 11, 14, 15)$$

$$F_2 = ABCD + A'BCD + A'B'CD + AB'C + ABC$$

Question

La fonction logique à trois entrées $S = F(A, B, C)$ représentée par le tableau de vérité :

A	B	C	S
0	0	0	1
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	1

doit être implémentée par un circuit logique.

1. Donnez l'expression de cette fonction :
 - Selon la première forme canonique ($\sum m_i$)
 - Selon la deuxième forme canonique ($\prod M_i$)
2. Trouvez une expression simplifié pour cette fonction en utilisant un diagramme de Karnaugh en format horizontal.
3. Donnez l'expression du **complément** de cette fonction :
 - Selon la première forme canonique ($\sum m_i$)
 - En complémentant votre expression simplifiée au moyen du théorème de DeMorgan.
4. Dessinez le circuit logique à partir de l'expression simplifiée trouvée.



Question

Simplifiez la fonction logique donnée par la forme canonique suivante :

$$m_0 + m_2 + m_4 + m_5 + m_8 + m_A + m_B + m_E$$

au moyen d'un diagramme de Karnaugh (la numérotation des termes est en hexadécimal). Identifiez sur le diagramme les regroupements essentiels, les regroupements absolument inutiles et les regroupements pour lesquels on a le choix. Donnez deux solutions aussi simplifiées.

Question

Considérez la fonction logique définie par l'expression

$$F = (A + B)A'C + C'(A + B') + A'BC'$$

1. Dessinez le circuit logique correspondant.
2. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NAND.
3. Dessinez un circuit équivalent qui n'utilise que des portes NOR.
4. Dessinez un circuit équivalent qui ne comporte que 3 niveaux de portes (incluant les inversions).

Question

Donnez le tableau de vérité pour les fonctions logiques correspondant à :

1.

$$f(A, B) = A + B'$$

2.

$$f(a, b, c) = a(b + c')(b' + c)$$

Question

Considérez la fonction logique donnée par l'expression suivante :

$$\begin{aligned} F = & A'B'C'D'E' + AB'C'D'E' + A'B'CD'E' + A'BCDE' \\ & + ABC'D'E + AB'C'D'E + AB'D'E' \\ & + AB'CDE + AB'CD'E \end{aligned}$$

Les cas suivants sont facultatifs :

$$A'B'C'D'E + ABC'DE + A'B'CD'E + ABCD'E$$

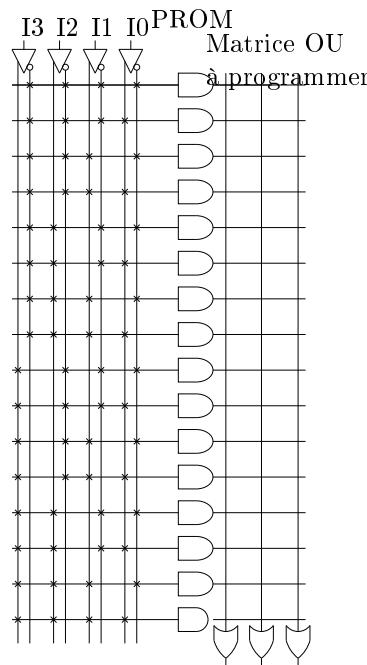


-
1. Simplifiez cette expression logique par la méthode de Quine-McCluskey, en tenant compte des cas facultatifs. Identifiez clairement les implicants essentiels et non-essentiels.
 2. Dessinez un réseau logique qui réalise votre expression logique simplifiée en n'utilisant que des portes NAND.

Question

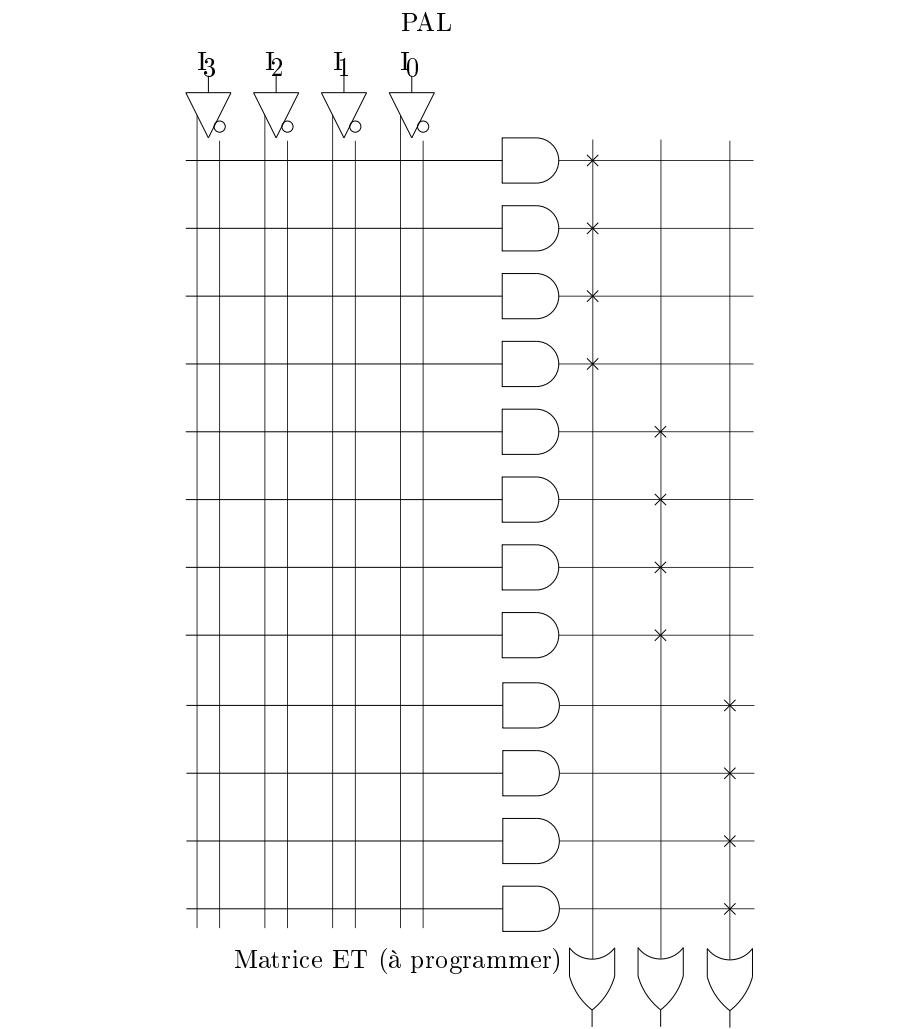
Vous devez concevoir un circuit logique combinatoire qui calcule la valeur absolue d'un nombre de 4 bits signé en complément à deux. Les seules valeurs d'entrée possibles sont donc de -7 à 7 inclusivement, les autres nombres seront considérées comme des cas facultatifs. Vous disposez de composants programmables pour réaliser cette fonction.

1. Réalisez votre circuit logique combinatoire en utilisant un PROM à quatre entrées et deux sorties tel qu'illustré. Vous devez mettre des croix aux endroits où vous voulez que les connections soient effectuées (dans la section programmable).



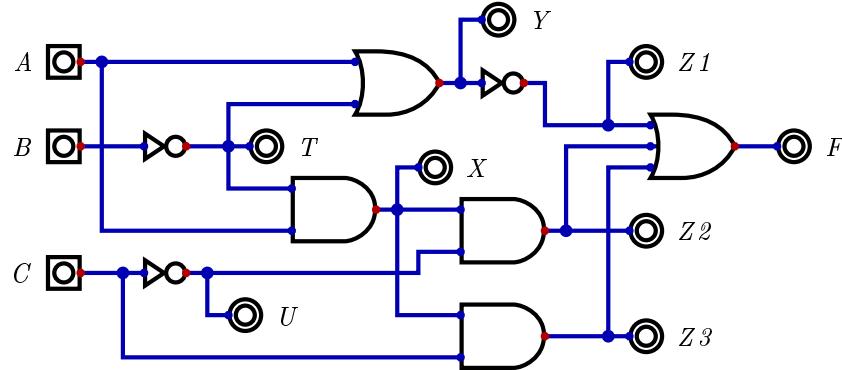
1. Réalisez votre circuit logique combinatoire en utilisant le PAL à quatre entrées et trois sorties tel qu'illustré. Vous devez mettre des croix aux endroits où vous voulez que les connections soient effectuées (dans la section programmable).





Question

Considérez le circuit logique ci-dessous. Le signal A passe de 0 à 1 l'instant 15 ns ; le signal B passe de 1 à 0 à l'instant 15 ns ; le signal C passe de 1 à 0 à l'instant 60 ns.



1. Complétez un chronogramme qui montre les traces pour chacun des signaux d'entrée A, B, C et de sortie $T, U, V, X, Y, Z_1, Z_2, Z_3, F$, en supposant un temps de propagation de 10 ns pour toutes les portes. Identifiez clairement sur le chronogramme les temps de propagation et les éventuels problèmes (glitches) occasionnés par les délais.
2. Identifiez la fonction logique réalisée par ce circuit logique.
3. Déterminer le délai de propagation (des entrées à la sortie) maximal pour ce circuit, et précisez le chemin critique.
4. Si ce circuit doit être utilisé à répétition, de façon périodique, quelle est la plus courte période qu'on puisse utiliser tout en étant sûr que le circuit fonctionne correctement.
5. On désire remplacer ce circuit par un circuit à trois niveaux logiques. Donnez le schéma d'un circuit en forme somme de produit qui remplit la même fonction.
6. Donnez le délai de propagation maximal pour le nouveau circuit somme de produit.

Série 4

Question

Construisez un décodeur 5-vers-32 en utilisant quatre décodeurs 3-vers-8 avec entrée *enable*.

Question

Vous devez concevoir un encodeur à priorité à quatre entrées. L'entrée D_0 doit avoir la plus grande priorité et l'entrée D_3 doit avoir la plus faible priorité, avec la priorité des autres entrées qui suivent le même ordre. Les sorties seront s_1, s_0 et v qui indique la validité des sorties : $v = 0$ si toutes les entrées sont à 0; $v = 1$ si au moins une entrée est 1.

Question

Un circuit séquentiel à deux bascules D, A et B, comporte deux entrées x et y et une sortie z . Les équations de prochain état sont :

$$A_{n+1} = x'y + xA$$

$$B_{n+1} = x'B + xA$$

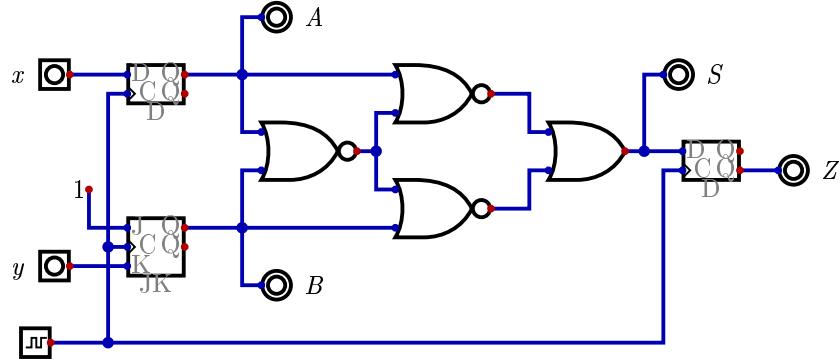
L'équation de sortie est

$$z = B$$

1. Dessinez le schéma logique du circuit
2. Déterminez le tableau d'états
3. Dessinez le diagramme d'état

Question

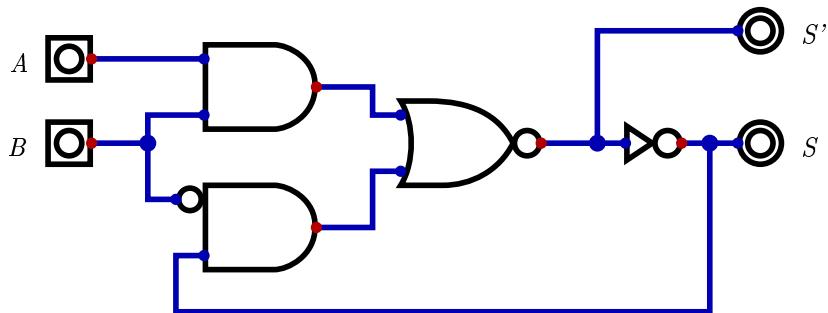
Considérez le circuit logique suivant :



1. Quelle est la fonction combinatoire réalisée par la section logique combinatoire, c'est-à-dire, quelle est la fonction $S = f(A, B)$?
2. Complétez le diagramme temporel de la figure, en supposant un temps de propagation **maximum** de 10 ns pour les portes NOR et OU, et de 40 ns pour les bascules.
3. Si les temps de maintien t_h et de mise en place t_{su} sont de 5 ns pour toutes les bascules, quelle est la fréquence maximale d'horloge utilisable pour que le circuit fonctionne convenablement ? Utilisez un diagramme temporel pour évaluer la période minimum.

Question

Analysez le circuit logique suivant :

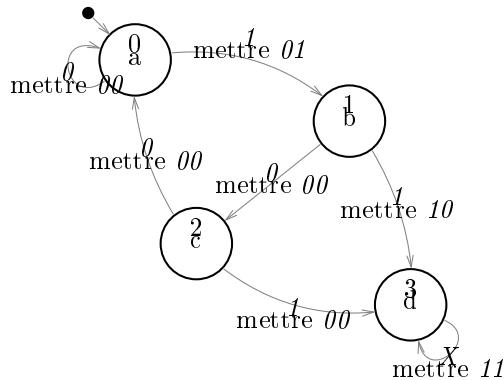


1. Analysez le comportement du circuit, en supposant qu'au départ les entrées sont $A = 0$ et $B = 0$ et la sortie $S = 0$. Vous devez supposer des changements des valeurs d'entrées et décrire les changements des sorties, en tenant compte de la mémoire du circuit.

-
2. Identifiez la fonction des entrées A et B .
 3. Identifiez la fonction du circuit.

Question

Considérez circuit séquentiel décrit par le diagramme d'état suivant :



1. En utilisant l'assignation d'états $a = 00, b = 01, c = 10, d = 11$, construisez le tableau d'état pour ce circuit séquentiel.
2. Concevez le circuit en utilisant des portes standards et des bascules D.

Question

Vous devez concevoir un circuit logique séquentiel à une entrée et une sortie qui identifie les deux séquences d'entrée 0110 et 11111 appliquées immédiatement après une remise à zéro asynchrone du circuit. Donnez le diagramme d'état simplifié pour ce circuit.

Question

Vous devez concevoir un circuit logique séquentiel à une entrée et une sortie qui identifie les deux séquences d'entrée 0110 et 11111. Les séquences d'entrée doivent être identifiées à n'importe quel moment où elles apparaissent en entrée.

Question

Déterminez le diagramme d'état pour un circuit séquentiel synchrone avec une entrée x et une sortie z qui est utilisé pour reconnaître la séquence d'entrée 101. La sortie doit donc être $z = 1$ lorsque le dernier 1 de la séquence 101 est

identifié. z est ensuite remis à zéro au prochain coup d'horloge. Deux séquences 101 peuvent se chevaucher. On a par exemple,

$$x = 010101101$$

$$z = 000101001$$

Question

Déterminez le diagramme d'état pour un circuit séquentiel synchrone avec une entrée x et une sortie z qui est utilisé pour reconnaître la séquence d'entrée 101. La sortie doit donc être $z = 1$ lorsque le dernier 1 de la séquence 101 est identifié. z est ensuite remis à zéro au prochain coup d'horloge. Les chevauchements de 101 ne sont pas permis. Par exemple,

$$x = 010101101$$

$$z = 000100001$$

Question

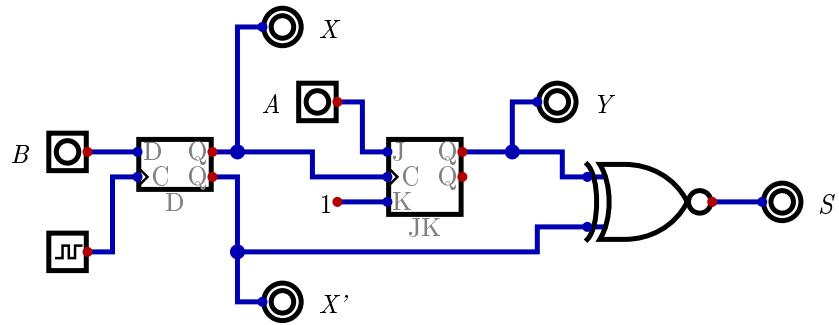
Concevez le circuit séquentiel synchrone décrit par le tableau d'état ci-dessous. Vous devez considérer des bascules JK et D et choisir la solution la plus simple. Présentez clairement toutes les étapes, jusqu'au schéma du circuit correspondant.

État courant	Entrée	Prochain	Sortie
00	0	01	0
00	1	11	0
01	0	10	0
01	1	00	1
11	0	00	1
11	1	10	0
10	0	10	1
10	1	01	1

Question

Les deux bascules du circuit suivant sont activées par les transitions montantes du signal présent à leur entrée d'horloge.

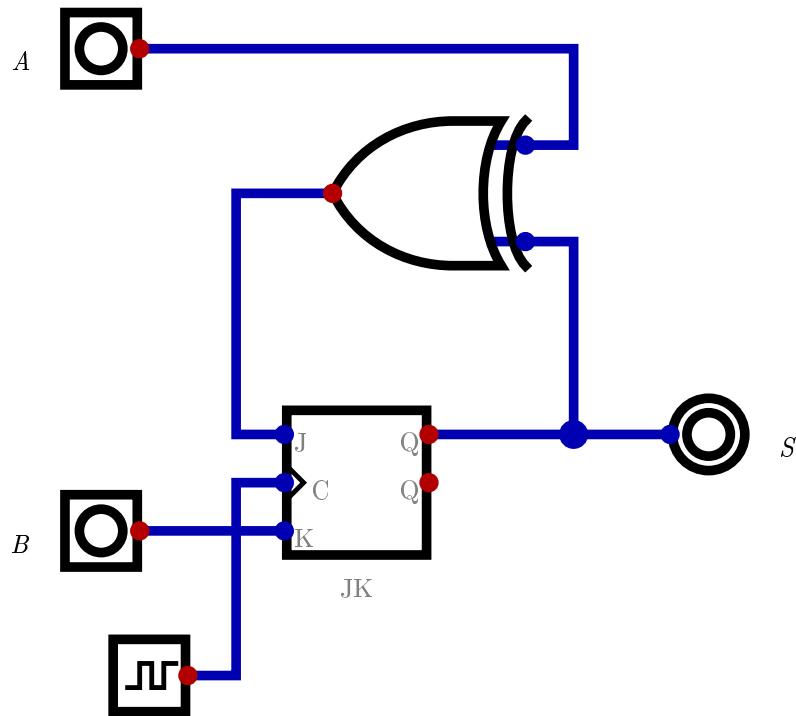




Tracez le chronogramme pour X, X', Y, S

Question

Vous devez analyser le circuit séquentiel suivant :



1. Donnez les équations pour le décodeur de prochain état.
2. Donnez le tableau d'activation avec état présent, entrée, entrées des bascules, prochain état, sortie.
3. Donnez le diagramme d'état correspondant.

-
4. tracez le chronogramme de fonctionnement, en faisant abstraction des délais de propagation.
 5. En sachant que la bascule a les caractéristiques suivantes :
 - temps de pré-positionnement minimum : 11 ns
 - temps de maintien minimum : 9 ns
 - temps de propagation maximum : de Horloge à Q ou Q' : $t_{pLH} = 15$ ns, $t_{pHL} = 13$ ns.

et en supposant un délai de propagation de 15 ns pour la porte XOR, déterminez la période minimale et la fréquence maximale qu'on puisse utiliser tout en étant assuré que le circuit fonctionne correctement. Donnez les détails de votre raisonnement.

Question

Vous devez concevoir un circuit logique utilisé dans un système permettant de trier des données. Le circuit reçoit deux nombres non-signés de 4 bits, multiplexés en série sur une même entrée. Par exemple, si les entrées sont 1010 et 1110, le circuit recevra

1. Le circuit doit acheminer le plus grand des deux nombres à une sortie (parallèle) appelée PG et le plus petit à une sortie (parallèle) appelée PP. Vous devez réaliser votre circuit en utilisant les éléments suivants :

- démultiplexeur un-vers-deux
- multiplexeur 4 bits deux-vers-un (il s'agit de quatre multiplexeurs deux-vers-un à un bit avec le même signal de commande, et qui traitent ainsi en parallèle des mots de quatre bits)
- registre à décalage entrée série/sortie parallèle
- comparateur de magnitude : deux entrées parallèles de 4 bits : A et B , trois sorties : $A > B$, $A = B$, $A < B$
- registre entrée parallèle/sortie parallèle

Donnez un schéma-bloc de votre circuit en indiquant seulement les blocs qui traitent les données (pas les blocs qui serviront à contrôler le circuit).

Question

On doit concevoir un système séquentiel avec une entrée E et une sortie, et qui génère les séquences de sortie suivantes :

- si $E = 0$, séquence de sortie = 1100, périodique
- si $E = 1$, séquence de sortie = 1011, périodique

On envisage deux versions du système :

version 1 si E change, la séquence de sortie suit le changement au vol.

version 2 si E change, la séquence de sortie recommence à partir du début.

Par exemple,



Entrée	1	1	1	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0
Sortie version 1	1	1	0	1	1	1	1	0	0	1	0	1	1	1
Sortie version 2	1	0	1	1	1	1	0	0	1	1	0	1	1	1

Donnez un diagramme d'état pour chacune des deux versions.

Question

Considérez le tableau d'état suivant :

État présent	Entrée A	État suivant	Sortie S
a	0	c	1
a	1	a	1
b	0	e	0
b	1	f	1
c	0	b	1
c	1	d	0
d	0	a	0
d	1	b	1
e	0	e	0
e	1	f	1
f	0	c	1
f	1	f	1

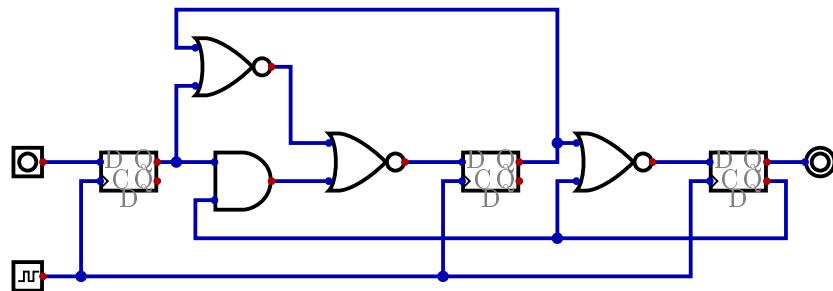
correspondant à un circuit séquentiel synchrone.

1. Simplifiez ce tableau d'état en identifiant les états équivalents, en utilisant la méthode du tableau d'implication.
2. Donnez le diagramme d'état simplifié correspondant au tableau d'état simplifié. Nommez les états simplifiés qui restent a, b, c, ...
3. Assignez des codes aux états, en commençant avec la représentation binaire de 0 pour a, de 1 pour b, etc.
4. Donnez les diagrammes de Karnaugh pour le décodeur de prochain état en supposant des bascules JK, et les fonctions simplifiées correspondantes.
5. Donnez le diagramme de Karnaugh pour le décodeur de sortie.
6. Dessinez le schéma du circuit séquentiel obtenu.

Question

Considérez le circuit séquentiel synchrone ci-dessous.





Déterminez la vitesse d'horloge maximale en considérant les caractéristiques suivantes :

- Portes : temps de propagation maximum : 10 ns.
- Bascules : temps de mise en place minimum : 12 ns.
- Bascules : temps de maintien minimum : 15 ns.
- Bascules : temps de propagation maximum : de H à Q ou Q' : $t_{pLH} = 25$ ns, $t_{pHL} = 20$ ns.

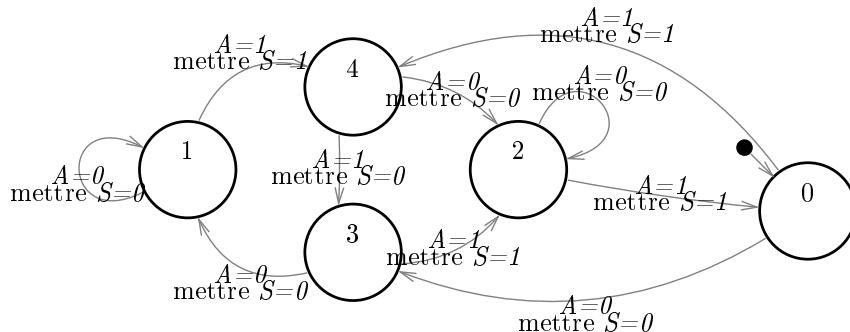
Série 5

Question

Faire le diagramme d'état d'un circuit séquentiel synchrone qui génère à sa sortie un 1 lorsqu'il détecte à son entrée la séquence 0110 ou la séquence 0101.

Question

Un circuit séquentiel synchrone est construit à partir de trois bascules, A , B , et C . Il comporte une entrée x et une sortie y . Son diagramme d'état est donné ci-dessous.



Vous devez concevoir ce circuit en considérant les états inutilisés comme des cas facultatifs. Le circuit final doit être analysé pour déterminer si, à partir des états inutilisés, le système revient vers son fonctionnement normal.

1. Conception avec des bascules D
2. Conception avec des bascules JK

Question

Faire le diagramme d'état d'un compteur synchrone qui produit les séquences d'états suivants, selon la valeur de l'entrée x

- $x = 0$, séquence : 0, 6, 2, 1, 4, 0, 6, 2, 1, 4, ...
- $x = 1$, séquence : 0, 6, 5, 7, 2, 1, 0, 6, 5, 7, 2, 1, ...