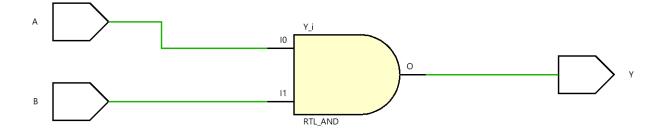
1. VE KAPISI

- Ödevde açıklandığı gibi proje oluşturuldu.
- Ve kapısı için bir modül oluşturdum ve modülüme AND_gate ismini verdim.
- Ardından AND_gate için A ve B adında iki input Y adında bir output tanımlayarak behavioral kısmında fonksiyonu gerçekledim.

```
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
entity AND_gate is
    Port ( A : in STD_LOGIC;
        B : in STD_LOGIC;
        Y : out STD_LOGIC);
end AND_gate;

architecture Behavioral of AND_gate
is
begin
    Y <= A AND B;
end Behavioral;</pre>
```

• RTL şematik aşağıda belirtilmiştir.



• Kodumuzun doğruluğunu kontrol etmek için testbench dosyası oluşturuyoruz. Yazılan kod ve simülasyon sonucu aşağıdadır.

```
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
entity AND gate tb is
end AND gate tb;
architecture Behavioral of AND_gate_tb is
    COMPONENT AND_gate
    PORT ( A : in STD LOGIC;
           B : in STD LOGIC;
           Y : out STD_LOGIC
           );
    END COMPONENT;
    signal A : STD_LOGIC;
signal B : STD_LOGIC;
    signal Y : STD LOGIC;
BEGIN
   DUT:AND_gate PORT MAP(A => A,
             B => B,
                           Y => Y);
    PROCESS
    BEGIN
    -- 00
       A <= '0';
        B <= '0';
       wait for 10ns;
    -- 01
       A <= '0';
        B <= '1';
        wait for 10ns;
    -- 11
       A <= '1';
       B <= '0';
       wait for 10ns;
    -- 10
        A <= '1';
        B <= '1';
        wait;
   end process;
END Behavioral;
```

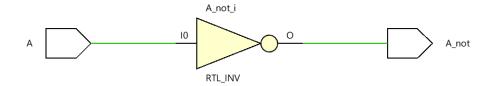
• Ve kapısı inputların ikisinin de 1 olduğu durumda 1 sonucunu verir , diğer durumlarda 0 verir. Simülasyon sonucumuz bunu doğruluyor.

Name	Value	0 ns	5 ns	10 ns	15 ns	20 ns	25 ns	30 ns	35 ns
₽ A	1								
1 ⊌ B	1								
1⊌ Υ	1								

2. DEĞİL KAPISI

- NOT kapısı için bir modül oluşturdum ve modülüme NOT_gate ismini verdim.
- Ardından NOT_gate için A adında input A_not adında bir output tanımlayarak behavioral kısmında fonksiyonu gerçekledim.

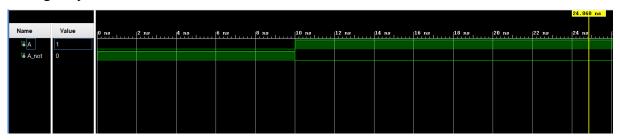
• NOT kapısını RTL şematiği aşağıda verilmiştir.



• Kodumuzun doğruluğunu kontrol etmek için testbench dosyası oluşturuyoruz. Yazılan kod ve simülasyon sonucu aşağıdadır.

```
library IEEE;
use IEEE.STD LOGIC 1164.ALL;
entity NOT gate tb is
end NOT_gate_tb;
architecture Behavioral of NOT gate tb is
    COMPONENT NOT_gate
    PORT ( A: in STD_LOGIC;
           A not: out STD LOGIC);
    END COMPONENT;
    signal A : STD_LOGIC;
    signal A_not: STD_LOGIC;
BEGIN
    DUT:NOT_gate PORT MAP( A => A,
                           A_not =>
A not);
    PROCESS
    BEGIN
       --0
        A <= '0';
        wait for 10ns;
        A <= '1';
        wait;
    end PROCESS:
end Behavioral;
```

NOT kapısının işlevi verilen inputun değilini almasıdır. 1 verdiğimizde çıkışta 0, 0 verdiğimizde çıkışta 1 görmemiz gerekir. Aşağıdaki simülasyon sonucu bunu doğruluyor.



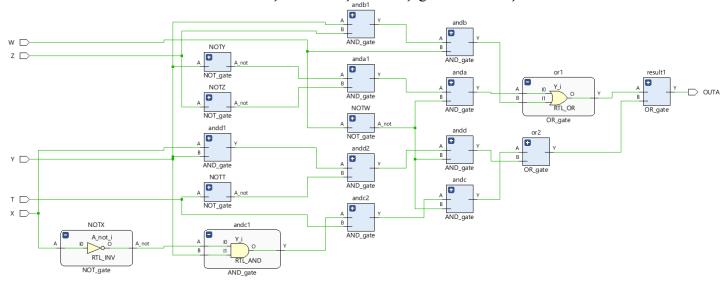
3. BOOLEAN FONKSİYONUNUN GERÇEKLENMESİ

- İlgili olan fonksiyonu ilk bölümde el ile sadeleştirdik ardından kod üzerinde gerçekledik.
- OR_gate, AND_gate ve NOT_gate modülleri alt modül kullanarak aradaki bağlantıları bu modüllerle bağladık.
- Modülleri kullandığımız kod aşağıdaki gibidir.

```
library IEEE;
use IEEE.STD LOGIC 1164.ALL;
ENTITY NOT gate IS
   PORT ( A : in STD LOGIC;
          A not : out STD LOGIC);
end NOT gate;
ARCHITECTURE Behavioral OF NOT_gate IS
BEGIN
   A not <= NOT(A);
END Behavioral;
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
entity Simplify is
   Port ( X : in STD LOGIC;
          Y: in STD_LOGIC;
Z: in STD_LOGIC;
           T : in STD_LOGIC;
           W : in STD_LOGIC;
           OUTA : out STD LOGIC);
end Simplify;
architecture Behavioral of Simplify is
component AND gate is
);
end component;
component NOT_gate is
port (A : in STD_LOGIC;
      A_not : out STD_LOGIC);
end component;
component OR gate is
port ( A : in STD_LOGIC;
      B : in STD_LOGIC;
      Y : out STD LOGIC);
end component;
signal x_not,y_not,z_not,t_not,w_not : std_logic;
signal a, a1, b, b1, c, c1, c2, d, d1, d2, o1, o2 :
std logic;
```

```
begin
NOTX: NOT_gate port map(X, x_not);
NOTY: NOT_gate port map(Y, y_not);
NOTZ: NOT_gate port map(Z, z_not);
NOTT: NOT_gate port map(T, t_not);
NOTW: NOT_gate port map(W, w_not);--not's of input
variables
anda1: AND gate port map (y not, z not, a1); --y'z'
anda: AND gate port map (a1, w not,a); --y'z'w'
andb1: AND_gate port map (Y , Z, b1);--yz
andb: AND gate port map (b1, W, b); --yzw
andc1: AND_gate port map (x_not , Y, c1);--x'y
andc2: AND gate port map (c1, T,c2); --x'yt
andc: AND_gate port map (c2, w_not, c); --x'ytw'
andd1: AND_gate port map (X , Y, d1);--xy
andd2: AND_gate port map (d1, t_not, d2);--xyt' andd: AND_gate port map (d2, w_not, d);--xyt'w'
or1: OR_gate port map (a, b, o1);--y'z'w' + yzw or2: OR_gate port map (c, d, o2);--x'ytw' + xyt'w'
result1: OR gate port map (o1, o2, OUTA); --y'z'w' + yzw
+ x'ytw' + xyt'w'
end Behavioral;
```

• Yukarıdaki kod sonucunda çıkan RTL şematik aşağıda belirtilmiştir.



• Kodumuzun doğruluğunu kontrol etmek için testbench dosyası oluşturuyoruz. Yazılan kod ve simülasyon sonucu aşağıdadır.

```
LIBRARY ieee;
USE ieee.std logic 1164.ALL;
ENTITY Simplify_tb IS
END Simplify_tb;
ARCHITECTURE Behavioral OF Simplify tb IS
     -- Component Declaration for the Unit Under Test (UUT)
    COMPONENT Simplify
    PORT (
          X : IN std_logic;
Y : IN std_logic;
          Z : IN std_logic;
          T : IN std_logic;
          W : IN std_logic;
OUTA : OUT std_logic
    END COMPONENT;
   --Inputs
   signal X : std_logic := '0';
signal Y : std_logic := '0';
signal Z : std_logic := '0';
   signal T : std_logic := '0';
   signal W : std_logic := '0';
     --Outputs
   signal OUTA : std_logic;
      No clocks detected in port list. Replace <clock> below
with
    -- appropriate port name
BEGIN
      - Instantiate the Unit Under Test (UUT)
   DUT:Simplify PORT MAP (
           X => X,
Y => Y,
           Z => Z,
           T => T,
           OUTA => OUTA
         );
```

```
Stimulus process
stim_proc: process
begin
--00000--0
X <= '0';
Y <= '0';
Z <= '0';
W <= '0';
W <= '0';
W <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
W <= '1';
W <= '1';
W <= '1';
wait for lons;
                             W <= '1';
wait for lons;
--00010--2
X <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
T <= '1';
W <= '0';
Y <= '1';
wait for lons;
--00011--3
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '1';
wait for lons;
--00100-10;
Y <= '1';
wait for lons;
--00100-10;
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= '0';
Y <= 
                                               --01000--8
                                   --01000-8
x (= '0';
Y <= '1';
Z <= '0';
T <= '0';
W <= '0';
W <= '0';
W <= '0';
X (= '0';
Y <= '1';
Z <= '0';
W <= '0';
W <= '1';
X (= '0';
W <= '1';
W <= '1';
W <= '1';
W <= '1';
                                         --01010--10

X <= '0';

Y <= '1';

Z <= '0';

T <= '1';

W <= '0';

wait for l0ns;
                                         --01011--11

X <= '0';

Y <= '1';

Z <= '0';

T <= '1';

W <= '1';

wait for l0ns;
```

```
wait for 10ns; --10001--17
                                                                                                                                                                                                                       --10001--17

X <= '1';

Y <= '0';

Z <= '0';

T <= '0';

W <= '1';

W <= '1';

W <= '1';

Y <= '0';

X <= '1';

Y <= '0';

X <= '1';

Y <= '0';

                                                                                                                                                                                                                      w <= '0';
wait for lons;
--10011--19
x <= '1';
y <= '0';
z <= '0';
T <= '1';
wait for lons;
--10100-20
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x if for lons;
--10101-21
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '0';
x <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y <= '1';
y 
                                                                                                                                                                                                                       W <= '0';
wait for 10ns;
--11111--31
X <= '1';
Y <= '1';
T <= '1';
W <= '1';
wait for 10ns;</pre>
wait;
end process;
end;
```

• 5 adet input , x y z t w , olduğu için 32 farklı durum (2⁵) oluşmuştur. Test bench kodunda görüldüğü üzere tüm durumları input olarak verip simülasyonu kontrol ettim.

$$f(x, y, z, t, w) = y'z'w' + yzw + x'ytw' + xyt'w'$$

• Yukarıda bize soruda verilen fonksiyonun en sade hali belirtilmiştir. Simülasyonun doğruluğunu kontrol etmek için belli aralıklara bakabiliriz. yzw = 1, yzw=1, x'ytw'=1 ve xyt'w'=1 olduğu durumların hepsinde OUTA değerimiz 1 olmalıdır. Aşağıdaki simülasyona baktığımızda bunun gerçekleştiğini görebiliriz.

