

論理数学I (14回目)

創域理工学部 情報計算科学科

桂田 浩一

1

5/9/2023

2

前回の復習

- 組み合わせ禁止のある関数の最小積和標準形の求め方

5/9/2023

3

今日の内容

- 順序回路，状態遷移図

5/9/2023

論理回路と図としての表記

- 論理回路：論理演算を行う回路



AND



OR



NOT

MIL記号



NAND



NOR

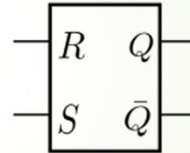
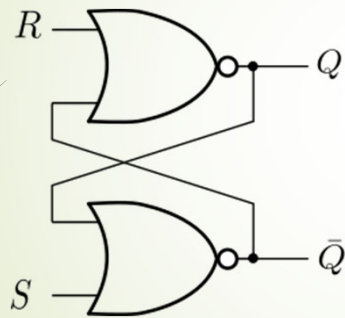


XOR

<https://webty.jp/staffblog/study/3663/>

フリップフロップ（記憶素子）

- 論理回路で記憶を実現する



R	S	Q'	\bar{Q}'
0	0	Q	\bar{Q}
0	1	1	0
1	0	0	1
1	1	禁止	禁止

記憶

R=S=0にするタイミングで
Qの値が不定になるため

RSフリップフロップ

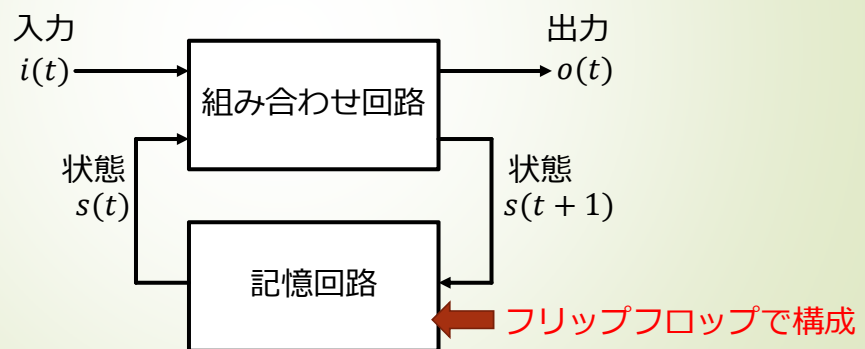
<https://eng.kice.tokyo/logic/rsff/>

順序回路

「状態」とみなせる

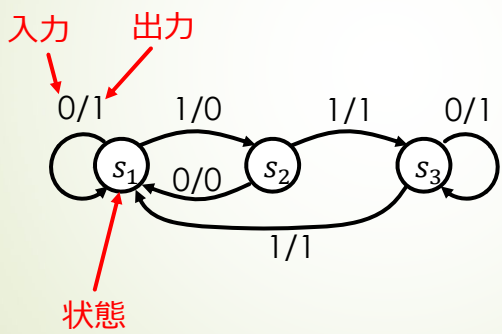


- 記憶回路に記憶された値と現在の入力によって出力が決まる回路



状態遷移図，状態遷移表

ある状態である入力があった場合に，何を出力してどの状態に変化するかを表したもの

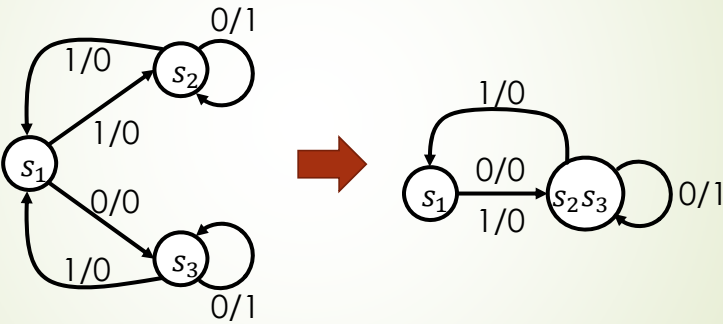


Input

$s \backslash I$	0	1
s_1	$s_1/1$	$s_2/0$
s_2	$s_1/0$	$s_3/1$
s_3	$s_3/1$	$s_1/1$

Transition state Output


順序回路（状態遷移表）の簡単化（1）



順序回路（状態遷移表）の簡単化（2）

1. 同じ入力に対して同じ状態に遷移し、同じ出力をするものを探して、一つにまとめる

$s \backslash I$	0	1
a	c/1	b/0
b	c/0	f/0
c	e/1	b/0
d	g/1	a/1
e	f/1	h/0
f	c/1	b/0
g	d/0	c/0
h	e/0	c/0

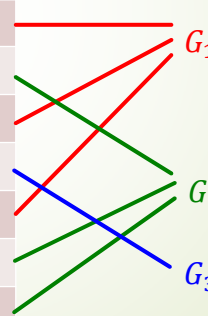


$s \backslash I$	0	1
a=f	c/1	b/0
b	c/0	f/0
c	e/1	b/0
d	g/1	a/1
e	f/1	h/0
g	d/0	c/0
h	e/0	c/0

順序回路（状態遷移表）の簡単化（3）

2. 同じ入力に対して同じ出力をするものをグループ化する

$s \backslash I$	0	1
a=f	c/1	b/0
b	c/0	f/0
c	e/1	b/0
d	g/1	a/1
e	f/1	h/0
g	d/0	c/0
h	e/0	c/0



G_1

G_2

G_3

順序回路（状態遷移表）の簡単化（４）

3. 遷移先をグループ名で表す

$s \backslash I$	0	1
a=f	c/1	b/0
b	c/0	f/0
c	e/1	b/0
d	g/1	a/1
e	f/1	h/0
g	d/0	c/0
h	e/0	c/0

$s \backslash I$	0	1
G_1	a=f	c(G_1) b(G_2)
	c	e(G_1) b(G_2)
	e	f(G_1) h(G_2)
G_2	b	c(G_1) f(G_1)
	g	d(G_3) c(G_1)
	h	e(G_1) c(G_1)
G_3	d	g(G_2) a(G_1)

順序回路（状態遷移表）の簡単化（５）

4. 異なるグループ名に遷移するものを分割する (分割がなくなるまで繰り返す)


$s \backslash I$	0	1
G_1	a=f	c(G_1) b(G_2)
	c	e(G_1) b(G_2)
	e	f(G_1) h(G_2)
G_2	b	c(G_1) f(G_1)
	g	d(G_3) c(G_1)
	h	e(G_1) c(G_1)
G_3	d	g(G_2) a(G_1)

$s \backslash I$	0	1
G_1	a=f	c(G_1) b(G_2)
	c	e(G_1) b(G_2)
	e	f(G_1) h(G_2)
G_2	b	c(G_1) f(G_1)
	h	e(G_1) c(G_1)
G_3	d	g(G_4) a(G_1)
G_4	g	d(G_3) c(G_1)

順序回路（状態遷移表）の簡単化（6）

5. グループ名を状態名として状態遷移表を作る

	$s \backslash I$	0	1
G_1	$a=f$	$c(G_1)$	$b(G_2)$
	c	$e(G_1)$	$b(G_2)$
	e	$f(G_1)$	$h(G_2)$
G_2	b	$c(G_1)$	$f(G_1)$
	h	$e(G_1)$	$c(G_1)$
G_3	d	$g(G_4)$	$a(G_1)$
G_4	g	$d(G_3)$	$c(G_1)$




$s \backslash I$	0	1
s_1	$s_1/1$	$s_2/0$
s_2	$s_1/0$	$s_1/0$
s_3	$s_4/1$	$s_1/1$
s_4	$s_3/0$	$s_1/0$

状態遷移表から論理回路への変換（1）

■ 状態を二進数で表す

$s \backslash I$	0	1
s_1	$s_1/1$	$s_2/0$
s_2	$s_1/0$	$s_1/0$
s_3	$s_4/1$	$s_1/1$
s_4	$s_3/0$	$s_1/0$



$q_1 \ q_2 \backslash I$	0	1
0 0	0 0/1	0 1/0
0 1	0 0/0	0 0/0
1 1	1 0/1	0 0/1
1 0	1 1/0	0 0/0

注) 状態を二進数で表す方法の簡略化については教科書を参照のこと

状態遷移表から論理回路への変換（２）

■ ビットごとに分割する

$q_1 q_2 \ I$	0	1
0 0	0 0/1	0 1/0
0 1	0 0/0	0 0/0
1 1	1 0/1	0 0/1
1 0	1 1/0	0 0/0

$$q'_1 = q_1 \bar{I}$$

$q_1 q_2 \ I$	0	1
0 0	0	0
0 1	0	0
1 1	1	0
1 0	1	0

$$q'_2 = q_1 \bar{q}_2 \bar{I} \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 I$$

$q_1 q_2 \ I$	0	1
0 0	0	1
0 1	0	0
1 1	0	0
1 0	1	0

$$Out = q_1 q_2 \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 \bar{I}$$

$q_1 q_2 \ I$	0	1
0 0	1	0
0 1	0	0
1 1	1	1
1 0	0	0

RSフリップフロップの特性方程式

■ フリップフロップの次状態 q' を R , S , q の式で表す

R	S	q'	\bar{q}'
0	0	q	\bar{q}
0	1	1	0
1	0	0	1
1	1	禁止	禁止

$R=S=0$ にするタイミングで
Qの値が不定になるため



$RS \ q$	0	1
0 0	0	1
0 1	1	1
1 1	*	*
1 0	0	0

$$\begin{cases} q' = S \vee \bar{R}q \\ RS = 0 \end{cases}$$

状態遷移表から論理回路への変換（3）

- 論理代数方程式を解き、フリップフロップへの入力 R, S を求める

$$q'_1 = q_1 \bar{I}$$

特性方程式

$$\begin{array}{|c|c|} \hline R_1 & q_1 \\ \hline S_1 & \bar{q}_1 \\ \hline \end{array}$$

q_1	q_2	I	0	1
0	0		0	0
0	1		0	0
1	1		1	0
1	0		1	0

$$\begin{cases} q'_1 = S_1 \vee \bar{R}_1 q_1 = q_1 \bar{I} \\ R_1 S_1 = 0 \end{cases}$$

これを S_1, R_1 について解くと $S_1 = 0, R_1 = q_1 I$ が解の一つとして求まる（途中、任意定数を0とした）

状態遷移表から論理回路への変換（4）

- 論理代数方程式を解き、フリップフロップへの入力 R, S を求める

$$q'_2 = q_1 \bar{q}_2 \bar{I} \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 I$$

特性方程式

$$\begin{array}{|c|c|} \hline R_2 & q_2 \\ \hline S_2 & \bar{q}_2 \\ \hline \end{array}$$

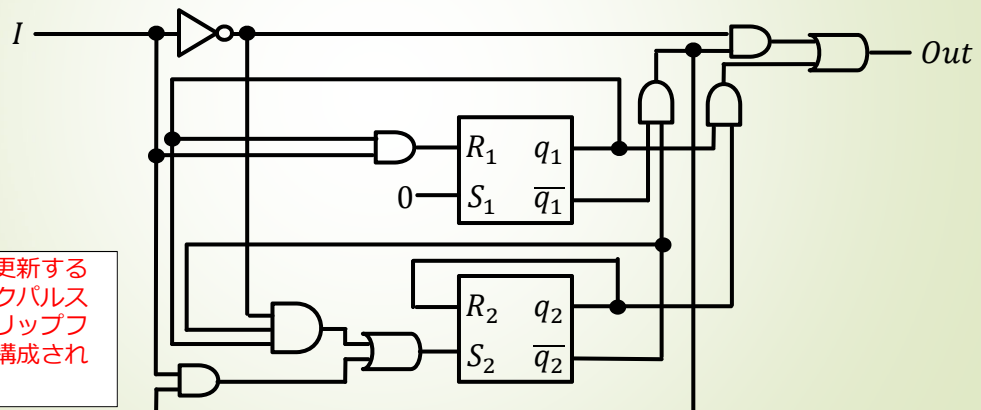
q_1	q_2	I	0	1
0	0		0	1
0	1		0	0
1	1		0	0
1	0		1	0

$$\begin{cases} q'_2 = S_2 \vee \bar{R}_2 q_2 = q_1 \bar{q}_2 \bar{I} \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 I \\ R_2 S_2 = 0 \end{cases}$$

これを S_2, R_2 について解くと $S_2 = q_1 \bar{q}_2 \bar{I} \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 I, R_2 = q_2$ が解の一つとして求まる（途中、任意定数を0とした）

状態遷移表から論理回路への変換（5）

- 以上より, $S_1 = 0$, $R_1 = q_1 I$, $S_2 = q_1 \bar{q}_2 \bar{I} \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 I$,
 $R_2 = q_2$, $Out = q_1 q_2 \vee \bar{q}_1 \bar{q}_2 \bar{I}$



注) 実際には, 値を更新する
 タイミング (クロックパルス
 等) を考慮できるフリップ
 フロップで論理回路が構成され
 る