第三章 时序电路的分析与设计学习要求:

- 3.1 时序逻辑电路
 - > 熟悉时序电路的一般形式、分类和描述方法
 - 》 掌握时序电路双稳态元件的内部结构、逻辑符号、 次态真值表和次态方程
- 3.2 熟练掌握同步时序逻辑电路的分析和设计方法
- 3.3 掌握脉冲异步时序逻辑电路的分析和设计方法*
- 3.4 熟练掌握常用时序中规模集成电路MSI和555定时 电路的应用

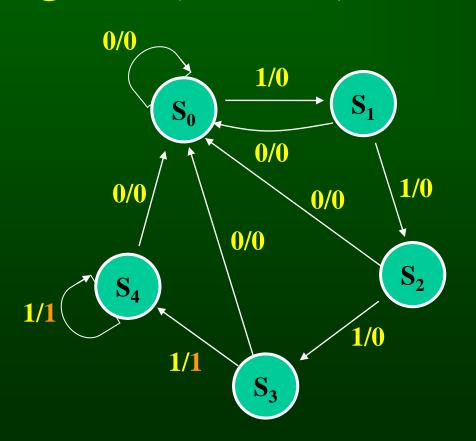
3.2 同步时序电路的分析与设计

- 1. 同步时序电路的分析
- > 同步时序电路分析的一般步骤
- > 同步时序电路分析举例
- 2. 同步时序电路的设计
- > 同步时序电路设计步骤
- > 建立原始状态图和原始状态表——构图法
- 状态化简:完全给定与不完全给定同步时序电路 状态表的化简
- > 状态分配: 相邻状态分配法
- > 激励函数和输出函数的确定
- > 电路分析与说明、设计举例

3.2.3 设计举例

例1 设计一个"1111"序列检测器。当连续收到四个(或四个以上)"1"后, 电路输出 Z=1; 否则, 输出 Z=0。(书例3-9对应D触发器实现)

① 画出原始状态图



② 写出原始状态表

yX	0	1
S_0	$S_0/0$	S ₁ /0
\mathbf{S}_{1}	$S_0/0$	S ₂ /0
S_2	$S_0/0$	S ₃ /0
S_3	$S_0/0$	S ₄ /1
S ₄	$S_0/0$	S ₄ /1

③ 隐含表

S_1	S_1,S_2			
S_2	S_1,S_3	S_2 , S_3		
S_3	×	×	×	
S_4	×	×	×	$\sqrt{}$
	S_0	S_1	S_2	S_3

4 最大等效类及命名

$$S_0$$
 S_1 S_2 (S_3,S_4)

$$\downarrow \qquad \downarrow \qquad \downarrow$$

$$A \quad B \quad C \quad D$$

原始状态表

yX	0	1
S_0	$S_0/0$	S ₁ /0
S_1	$S_0/0$	S ₂ /0
S ₂	$S_0/0$	S ₃ /0
S_3	$S_0/0$	S ₄ /1
S ₄	S ₀ /0	S ₄ /1

⑤ 最小化状态表

yX	0	1
A	A/0	B /0
В	A/0	C /0
C	A/0	D /0
D	A/0	D /1

⑥ 状态分配(1)

分配方案之一:

$$R_{\rm CD} = 1$$
 $m_{\rm AB} = 1, m_{\rm AC} = 1, m_{\rm AD} = 2$ $l_{\rm AB} = 1, l_{\rm AC} = 1, l_{\rm BC} = 1$

$$\begin{split} \mathbf{E_{AB}} &= 2R_{AB} + m_{AB} + 2l_{AB} = 3 \\ \mathbf{E_{AC}} &= 2R_{AC} + m_{AC} + 2l_{AC} = 3 \\ \mathbf{E_{AD}} &= 2R_{AD} + m_{AD} + 2l_{AD} = 2 \\ \mathbf{E_{BC}} &= 2R_{BC} + m_{BC} + 2l_{BC} = 2 \\ \mathbf{E_{CD}} &= 2R_{CD} + m_{CD} + 2l_{CD} = 2 \end{split}$$

\mathbf{y}_0	0	1
0	A	C
1	В	D

最小化状态表

yX	0	1
A	A/0	B /0
В	A/0	C /0
C	A/0	D /0
D	A/0	D /1

状态分配(2)

分配方案之二:

$$R_{\rm CD}=1$$
 $m_{\rm AB}=1,\,m_{\rm AC}=1,\,m_{\rm AD}=2$ (可忽略 $l_{\rm AB}=1,\,l_{\rm AC}=1,\,l_{\rm BC}=1$)

\mathbf{y}_0	0	1
0	A	D
1	В	C

$\mathbf{E}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} = 2R_{\mathbf{A}\mathbf{B}} + m_{AB} + 2l_{\mathbf{A}\mathbf{B}} = 1$

$$\mathbf{E}_{\mathrm{AC}} = 2R_{\mathrm{AC}} + m_{AC} + 2l_{\mathrm{AC}} = 1$$

$$\mathbf{E}_{\mathbf{A}\mathbf{D}} = 2R_{\mathbf{A}\mathbf{D}} + m_{AD} + 2l_{\mathbf{A}\mathbf{D}} = 2$$

$$\mathbf{E}_{\mathrm{CD}} = 2R_{\mathrm{CD}} + m_{CD} + 2l_{\mathrm{CD}} = 2$$

最小化状态表

yX	0	1
A	A/0	B /0
В	A/0	C /0
C	A/0	D /0
D	A/0	D /1

7、求激励函数和输出函数的表达式

$\mathbf{y_1}\mathbf{y_0}$	X	0	1
A	00	00/0	01/0
B	01	00/0	11/0
C	11	00/0	10/0
D	10	00/0	10/1

$$\mathbf{D}_{1} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} + \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{0}$$

$$\mathbf{D}_{0} = \mathbf{x} \cdot \overline{\mathbf{y}}_{1}$$

$$\mathbf{Z} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} \cdot \overline{\mathbf{y}}_{0}$$

二进制状态表

Q	Qn+1	D
0	0	0
0	1	1
1	0	0
1	1	1

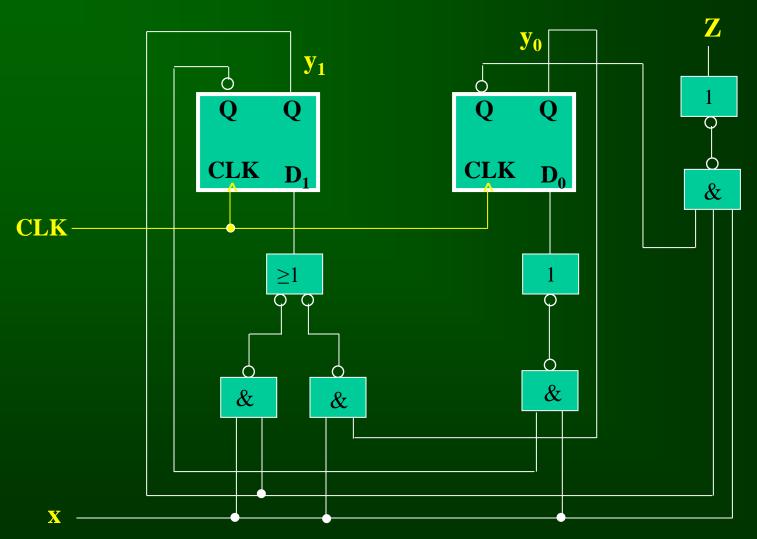
激励表

y_1y_0	0	1
00	0	0
01	0	1
11	0	1
10	0	1
	Γ	

y_1y_0	0	1	y_1y_0	0	1
00	0	1	00	0	0
01	0	1	01	0	0
11	0	0	11	0	0
10	0	0	10	0	1
	Т			7	7

L

"1111"序列检测器逻辑电路图



因为卡诺图中没有无关项d出现,因此不会出现挂起现象。

$$\mathbf{D}_{1} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} + \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{0}$$

$$\mathbf{D}_{0} = \mathbf{x} \cdot \overline{\mathbf{y}}_{1}$$

$$\mathbf{Z} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} \cdot \overline{\mathbf{y}}_{0}$$

例2 用JK触发器设计一个六进制可逆计数器。当 x = 1 时,加1计数; 当 x = 0 时,减1 计数。

分别用二进制 000~101 表示六进制中的 6 个状态。

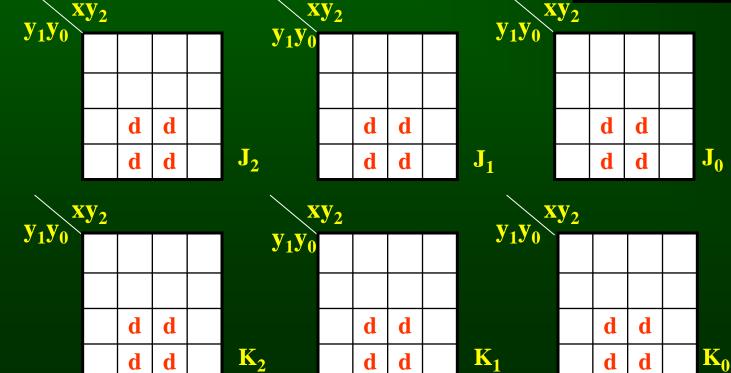
$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000
110	ddd	ddd
111	ddd	ddd

y_1y_0	\mathbf{y}_2	01	11	
J 17 U				
11		d	d	
10		d	d	

例2 用JK触发器设计一个六进制可逆计数器。当 x = 1 时,加1计数; 当 x = 0 时,减1 计数。

分别用二进制 000~101 表示六进制中的 6 个状态。

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000



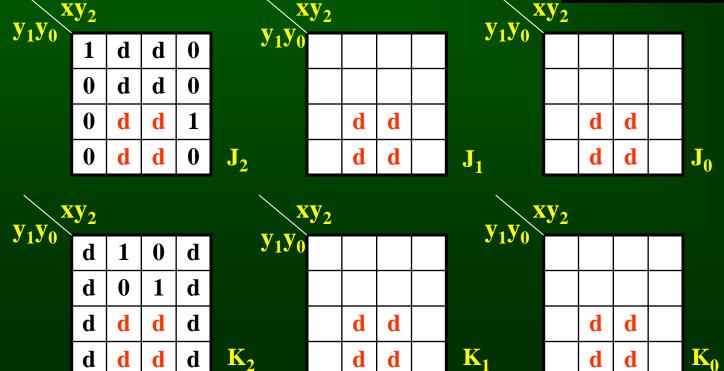
二进制状态表

Q Q^{n+1}	J K
0 0	0 d
0 1	1 d
1 0	d 1
1 1	d 0

例2 用JK触发器设计一个六进制 可逆计数器。当 x=1 时。 加1计数: 当 x = 0 时, 减1 计数。

> 分别用二进制 000~101 表示六进制中的6个状态。

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000



d

 $\mathbf{K_1}$

二进制状态表

Q Q^{n+1}	J K
0 0	0 d
0 1	1 d
1 0	d 1
1 1	d 0

例2 用JK触发器设计一个六进制 可逆计数器。当 x = 1 时, 加1计数; 当 x = 0 时,减1 计数。

 y_1y_0

 $\mathbf{K_2}$

分别用二进制 000~101表示六进制中的6个状态。

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000

y_1y_0	y ₂			
J 1J U	1	d	d	0
	0	d	d	0
	0	d	d	1
	0	d	d	0

y_1y_0	y_2			
J 1J 0	0	1	0	0
	0	0	0	1
	d	d	d	d
2	d	d	d	d

y ₀	JZ			
		d	d	
		d	d	

 y_1

 J_1

 $\mathbf{K_1}$

 y_1y_1

Q	Qn+1	J K
0	0	0 d
0	1	1 d
1	0	d 1
1	1	d 0

二进制状态表

Va	$\mathbf{y_2}$			
JU	d	1	0	d
	d	0	1	d
	d	d	d	d
	d	d	d	d

Xy ₂			
d	d	d	d
d	d	d	d
0	d	d	1
1	d	d	0

X	y ₂			
U				
		d	d	
		d	d	

例2 用JK触发器设计一个六进制可逆计数器。当 x = 1 时,加1计数; 当 x = 0 时,减1 计数。

y₁.

分别用二进制 000~101 表示六进制中的 6 个状态。

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000

y_1y_0	y ₂			
y ₁ y ₀	1	d	d	0
	0	d	d	0
	0	d	d	1
	0	d	d	0

V	$\mathbf{y_2}$			
y_1y_0	0	1	0	0
	0	0	0	1
	d	d	d	d
2	d	d	d	d

J 2				
1	1	1	1	
d	d	d	d	
d	d	d	d	
1	d	d	1	J
	1 d d	1 1 d d d d	1 1 1 d d d d d	1 1 1 1 d d d d d d d

 y_1y_0

 y_1y_0

 $\mathbf{K_1}$

Q Q^{n+1}	J K
0 0	0 d
0 1	1 d
1 0	d 1
1 1	d 0

二进制状态表

	y ₂			
y 1 y 0	d	1	0	d
	d	0	1	d
	d	d	d	d
	d	d	d	d

X	\mathbf{y}_2			
Ü	d	d	d	d
	d	d	d	d
	0	d	d	1
	1	d	d	0

\	<i>y</i> 2				
	d	d	d	d	
	1	1	1	1	
	1	d	d	1	
	d	d	d	d	

XV.

激励函数表达式

$$\mathbf{J}_{2} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} \cdot \mathbf{y}_{0} + \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} \cdot \mathbf{y}_{0}$$

$$\mathbf{K}_{2} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{0} + \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}_{1} \cdot \mathbf{y}_{0}$$

$$\mathbf{J}_{1} = \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{2} \bullet \mathbf{y}_{0} + \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{2} \bullet \mathbf{y}_{0}$$
$$\mathbf{K}_{1} = \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{2} \bullet \mathbf{y}_{0} + \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{0}$$

 \mathbf{K}_{1}

$$\mathbf{J_0} = \mathbf{1}$$
$$\mathbf{K_0} = \mathbf{1}$$

共10个门。

$y_1y_0^{X}$	y ₂			
J 1J 0	0	1	0	0
	0	0	0	1
	d	d	d	d
1 2	d	d	d	d

y_1y_0	y ₂				
J 1J U	1	1	1	1	
	d	d	d	d	
	d	d	d	d	
	1	d	d	1	•

Q) n+1	J K
0	0	0 d
0	1	1 d
1	0	d 1
1	1	d 0

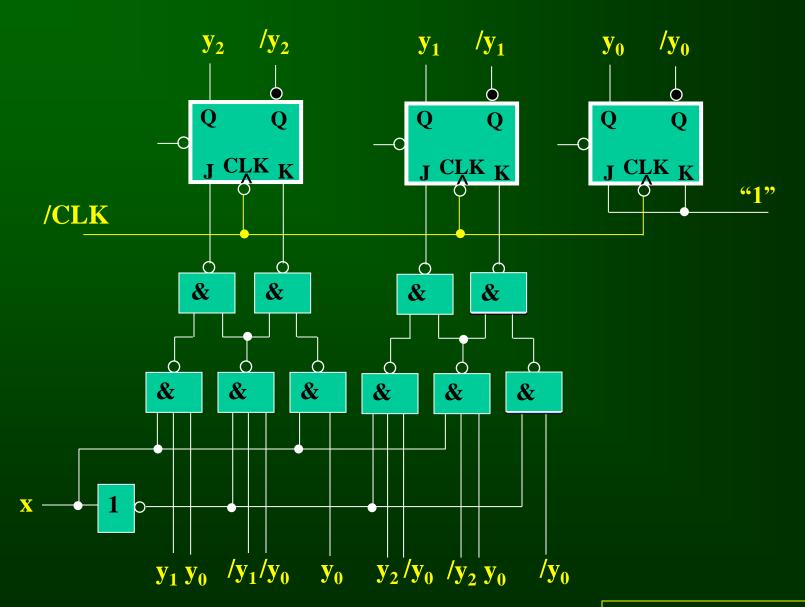
 xy_2 0 d d 0 d d d d d

 $y_1y_0x_2$ d d d d d d d d 0 d 1

 $\mathbf{K_2}$

 $\overline{x}y_2$ y_1y_0 d d d d 1 1 1 d 1 d d

六进制可逆计数器逻辑图



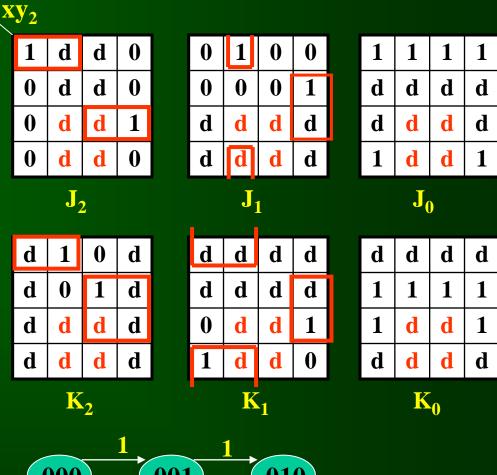
数字逻辑 第五章 第五节

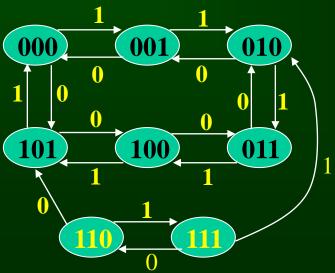
电路状态图

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000
110	101	111
111	110	010

二进制状态表

 y_1y_0





另一种激励函数表 达式及电路状态图

$$\mathbf{J}_{2} = \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{1} \bullet \mathbf{y}_{0} + \mathbf{\overline{x}} \bullet \mathbf{\overline{y}}_{1} \bullet \mathbf{\overline{y}}_{0}$$
$$\mathbf{K}_{2} = \mathbf{x} \bullet \mathbf{y}_{0} + \mathbf{\overline{x}} \bullet \mathbf{\overline{y}}_{0}$$

$$\mathbf{J}_1 = \mathbf{x} \bullet \overline{\mathbf{y}}_2 \bullet \mathbf{y}_0 + \overline{\mathbf{x}} \bullet \mathbf{y}_2 \bullet \overline{\mathbf{y}}_0$$
$$\mathbf{K}_1 = \mathbf{K}_2$$

$$J_0 = 1$$
 $K_0 = 1$ 共9个门

$y_2y_1y_0$ x	0	1
000	101	001
001	000	010
010	001	011
011	010	100
100	011	101
101	100	000
110	001	111
111	110	000

 xy_2 y_1y_0 d 0 1 d 0 0 1 d 0 d 0 0 d d d d d 0 d d d d 0 d d J_2 d d d d d d d d 0 d d d d d d 0 d d d d 110 111 001 000 010 100 101 011 二进制状态表

1

d

d

1

d

d

d

1

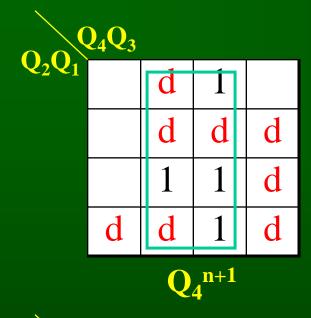
d

例3 设计八进制步进码计数器。

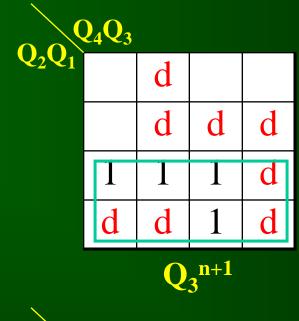
第一步:列出次态真值表,如右表所示。

$Q_4 Q_3 Q_2 Q_1$	$Q_4^{n+1}Q_3^{n+1}Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}$
0 0 0 0	0 0 0 1
$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	0 0 1 1
0 0 1 0	d d d d
0 0 1 1	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
0 1 0 0	d d d d
0 1 0 1	d d d d
0 1 1 0	d d d d
0 1 1 1	1 1 1 1
1 0 0 0	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
1 0 0 1	d d d d
1 0 1 0	d d d d
1 0 1 1	d d d d
1 1 0 0	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	d d d d
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
1 1 1 1	1 1 1 0

第二步:根据次态真值表,画出计数器的卡诺图。



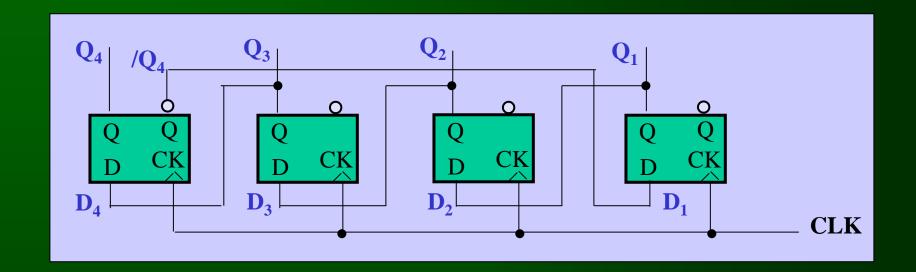
 Q_2Q



次态方程 $Q_4^{n+1} = Q_3$ $Q_3^{n+1} = Q_2$ $Q_2^{n+1} = Q_1$ $Q_1^{n+1} = \overline{Q}_4$

Ų	4 Q 3							
		d						
	Ţ	d	d	d				
	1	1	1	d				
	d	d		d				
	Q_2^{n+1}							

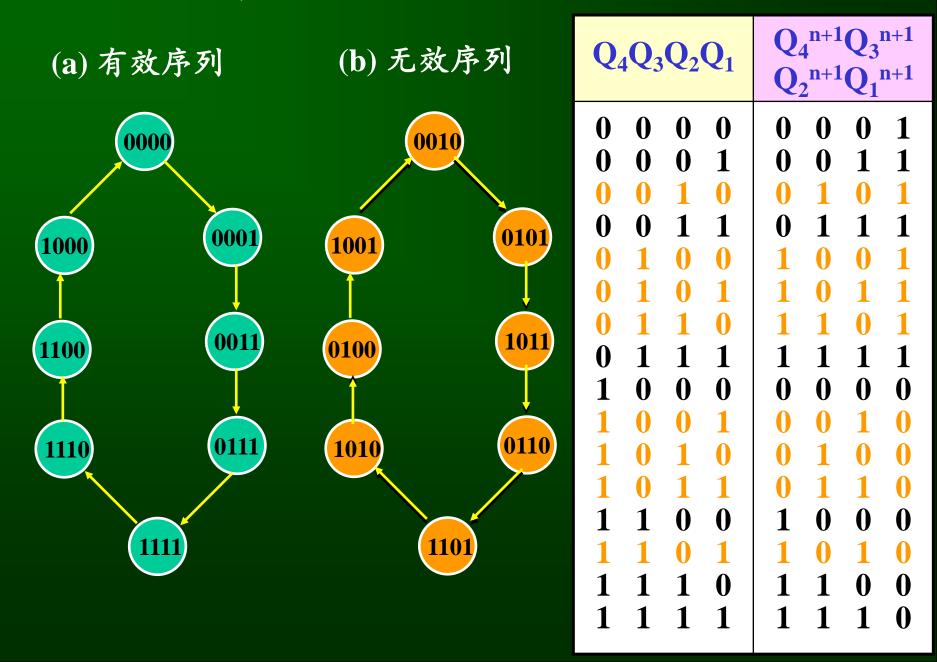
电路为单纯的扭环移位寄存器,如图所示:



第三步:根据卡诺图确定次态真值表的无关项。

Q	$_{4}Q_{3}$	\mathbf{Q}_1	$Q_4^{n+1}Q_3^{n+1} \\ Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}$				
0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	1	0	0	1	1
0	0	1	0	0	1	0	1
0	0	1	1	0	1	1	1
0	1	0	0	1	0	0	1
0	1	0	1	1	0	1	1
0	1	1	0	1	1	0	1
0	1	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	1	0
1	0	1	0	0	1	0	0
1	0	1	1	0	1	1	0
1	1	0	0	1	0	0	0
1	1	0	1	1	0	1	0
1	1	1	0	1	1	0	0
1	1	1	1	1	1	1	0

第四步:分析存在挂起现象的状态表和状态图。



解决挂起问题

为使电路改动最小, 试只改变触发器Q1的输入控制函数D1来解决挂起问题。

 $Q_1^{n+1} = D_1$,也就是改变 Q_1^{n+1} 卡诺图中无关项的取舍。可改变的只是 Q_1 输入端的原无关项部分,而且并不是改变每个无关项都能 m_6 完全解决"挂起"问题。

注意:

能解决挂起问题的是"*"的 部分。

当然,并不要求把所有打 "*"的部分改变,那么应当改哪 些最好?应根据卡诺图来判断。

Q	$_{4}\mathbf{Q}_{3}$	\mathbf{Q}_2	$\mathbf{Q_1}$	Q ₂ Q ₂	n+1 4 n+1 2	$\mathbf{Q_3}^1$ $\mathbf{Q_1}^1$	n+1 n+1	
0	0	0	0	0	0	0	1	
0	0	0	1	0	0	1	1	
0	0	1	0	0	1	0	1	
0	0	1	1	0	1	1	1	
0	1	0	0	1	0	0	1	*
0	1	0	1	1	0	1	1	
0	1	1	0	1	1	0	1	*
0	1	1	1	1	1	1	$\underbrace{1}$	
1	0	0	0	0	0	0	0	
1	0	0	1	0	0	1		*
1	0	1	0	0	1	0	0	
1	0	1	1	0	1	1		*
1	1	0	0	1	0	0	$\widecheck{0}$	
1	1	0	1	1	0	1	0	
1	1	1	0	1	1	0	0	
1	1	1	1	1	1	1	0	

 m_0

m₁

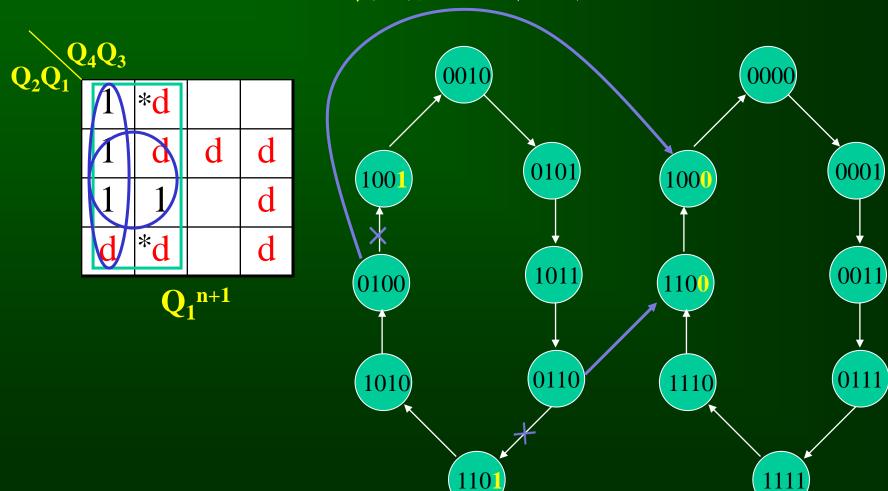
方案1 (蓝色):
$$Q_1^{n+1} = Q_4 Q_3 + Q_4 Q_1$$

这就是Johnson 计数器的设计方案。

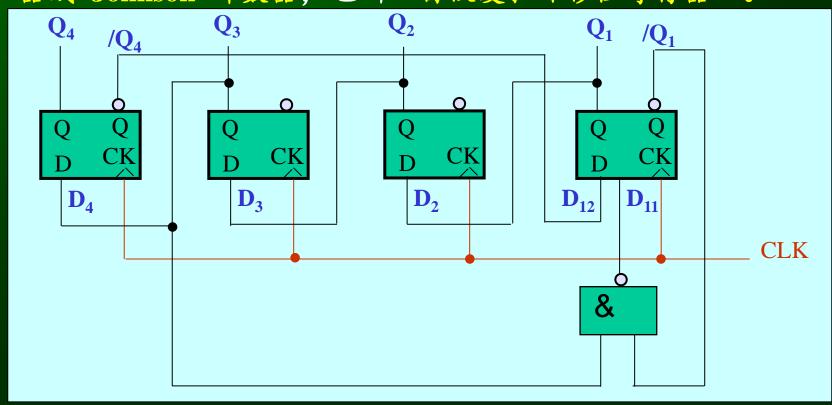
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	
1 *d	
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	*
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	* * *

方案1 (蓝色): $Q_1^{n+1} = Q_4 Q_3 + Q_4 Q_1$

这就是Johnson 计数器的设计方案。



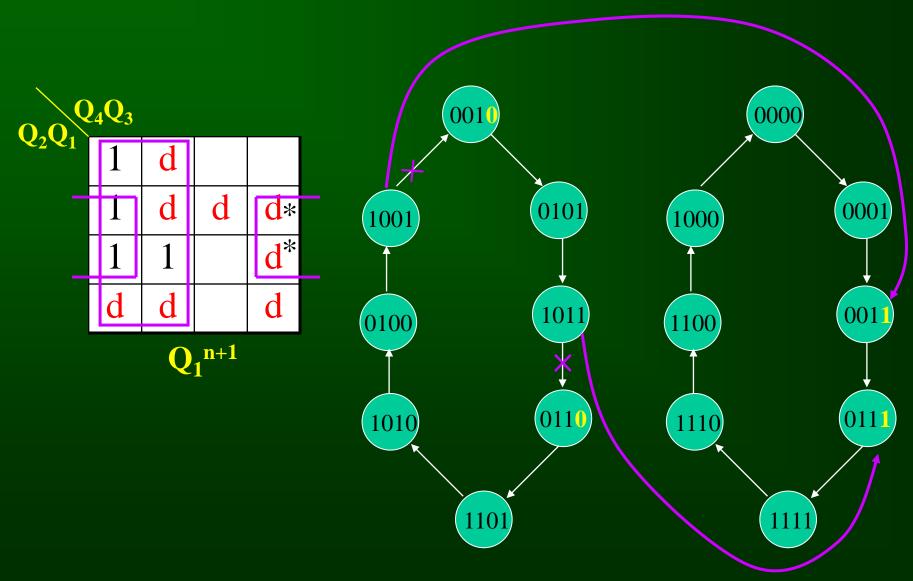
该电路共有16个状态。只要电路的初始态为状态图闭合环中某一状态,在时钟脉冲作用下,电路将按箭头所指方向在闭合环中8个状态间循环。这是一个模8步进码计数器。时钟脉冲就是计数信号,这8个状态称为"有效序列"。在闭环以外的8个状态称为"无效序列"。这种电路称为格雷码计数器或 Johnson 计数器,也叫"自恢复扭环移位寄存器"。



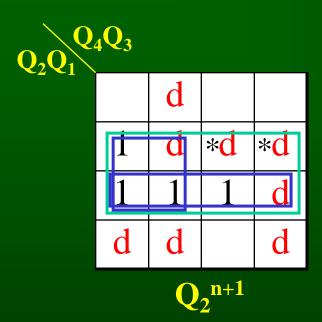
方案2 (紫色): $Q_1^{n+1} = Q_4 + Q_3 Q_1$

					\mathbf{Q}_4	\mathbf{Q}_3	\mathbf{Q}_2	Q_1	Q_4^{n+1}	Q_3^{n+}	$^{1}\mathbf{Q}_{2}^{^{1}}$	$^{n+1}Q_1$	n+1	
					0	0	0	0		0 0	0	1		
1	1				0	0	0	1		0 0	1	1		
1	a				0	0	1	0		0 1	0	1		
+	4	1			0	0	1	1		0 1	1	1		
	d	d	d*	m_4	0	1	0	0		1 0	0	1		*
1	1		d^*		0	1	0	1		1 0	1	1		
1	1		u	$ m_6$	0	1	1	0		1 1	0	1		*
Ь	d		d		0	1	1	1		1 1	1	1		
G	G		C.		1	0	0	0		0 0	0	0		
	0	n+1 1		m_9	1	0	0	1		0 0	1			*
		1			1	0	1	0		0 1	0	1		
				\mathbf{m}_{11}	1	0	1	1		0 1	1			*
					1	1	0	0		1 0	0	0		
					1	1	0	1		1 0	1	0		
					1	1	1	0		1 1	0	0		
					1	1	1	1		1 1	1	0		

方案2 (紫色):
$$Q_1^{n+1} = Q_4 + Q_3 Q_1$$



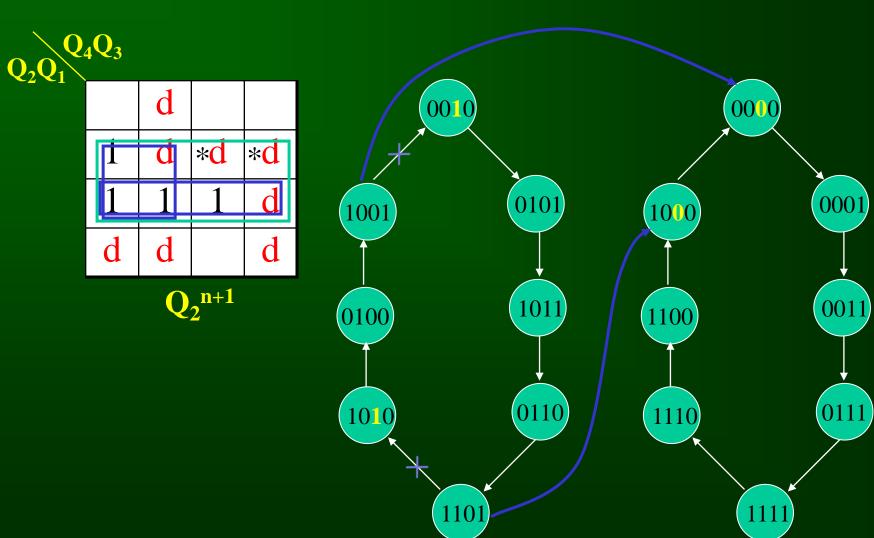
方案1 (蓝色):



$$\mathbf{Q}_2^{\mathbf{n}+1} = \overline{\mathbf{Q}}_4 \, \mathbf{Q}_1 + \mathbf{Q}_2 \, \mathbf{Q}_1$$

	Q ₂	$_{1}\mathbf{Q}_{3}$	\mathbf{Q}_2	Q_1	$Q_4^{n+1}Q_3^{n+1}$ $Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}$					
	0	0	0	0	0	0	0	1		
	0	0	0	1	0	0	1	1		
m_2	0	0	1	0	0	1	0	* 1		
	0	0	1	1	0	1	1	1		
	0	1	0	0	1	0	0	1		
	0	1	0	1	1	0	1	1		
\mathbf{m}_{6}	0	1	1	0	1	1	0	* 1		
	0	1	1	1	1	1	1	1		
	1	0	0	0	0	0	0	0		
m ₉	1	0	0	1	0	0		* 0		
	1	0	1	0	0	1	0	0		
	1	0	1	1	0	1	1	0		
	1	1	0	0	1	0	0	0		
n ₁₃	1	1	0	1	1	0	\bigcirc	* 0		
	1	1	1	0	1	1	0	0		
	1	1	1	1	1	1	1	0		

方案1 (蓝色): $Q_2^{n+1} = \overline{Q}_4 Q_1 + Q_2 Q_1$



方案2 (紫色): $Q_2^{n+1} = Q_1 + Q_4$

Q,	

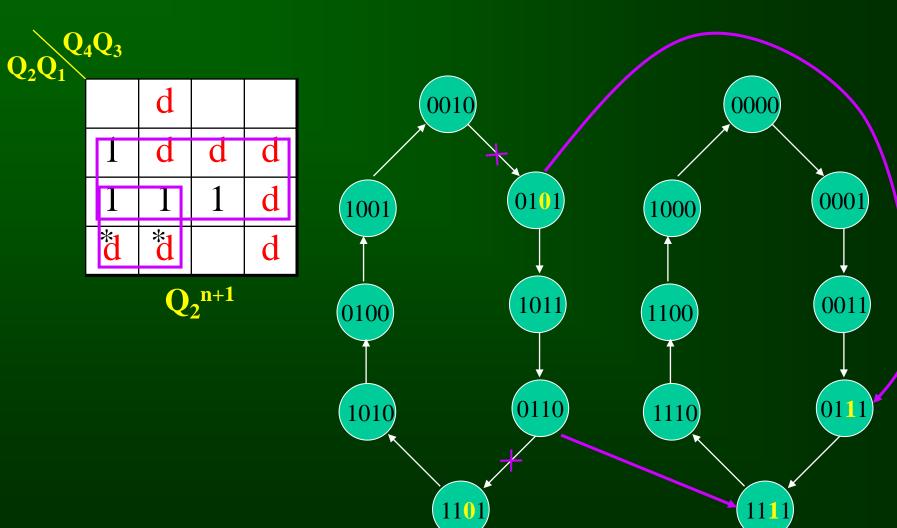
$$Q_4^{n+1}Q_3^{n+1}$$
 $Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}$

Q_2Q_1				
		d		
	Π	d	d	d
	Ι	1	1	d
	ål	*d		d
			n+1	

$\mathbf{m_2}$	
m	
m_6	
$\overline{m_{13}}$	

$Q_4Q_3Q_2Q_1$					Q	24 ⁿ⁺ 22 ⁿ⁺	Q 3	n+1 n+1
	0	0	0	0	0	0	0	1
	0	0	0	1	0	0	1	1
	0	0	1	0	0	1		* 1
	0	0	1	1	0	1	1	1
	0	1	0	0	1	0	0	1
	0	1	0	1	1	0	1	1
	0	1	1	0	1	1		* 1
	0	1	1	1	1	1	1	1
	1	0	0	0	0	0	0	0
	1	0	0	1	0	0	1	* ()
	1	0	1	0	0	1	0	0
	1	0	1	1	0	1	1	0
	1	1	0	0	1	0	0	0
	1	1	0	1	1	0	1	* 0
	1	1	1	0	1	1	0	0
	1	1	1	1	1	1	1	Λ

方案2 (紫色):
$$Q_2^{n+1} = Q_1 + Q_4 Q_2$$



练习

例4 用D触发器设计一个4位自校正环形计数器, 其状态

 \mathbf{m}_{14}

 \mathbf{m}_{13}

 \mathbf{m}_{11}

 $\mathbf{m_{7}}$

位: 1110→1101 →1011 →0111 →1110。(书例3-11)

解:根据题意,得到如下二进制状态表,即可得到:

$$Q_3^{n+1}=Q_2$$
, $Q_2^{n+1}=Q_1$, $Q_1^{n+1}=Q_0$, $Q_0^{n+1}=Q_3$ 。 则有 $D_3=Q_2$, $D_2=Q_1$, $D_1=Q_0$, $D_0=Q_3$ 。

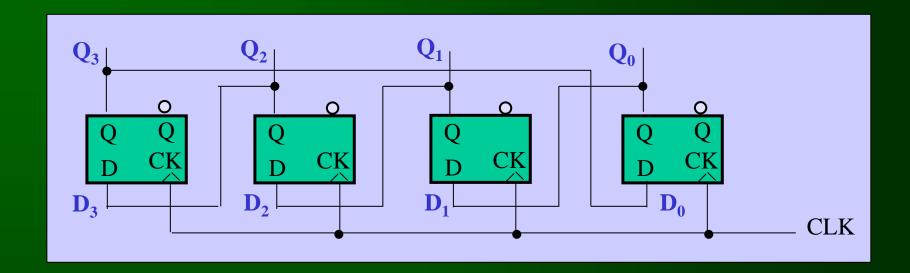
电路如下下页所示。

,				
$\mathbf{Q_3Q_2Q_1Q_0}$	$Q_3^{n+1}Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}Q_0^{n+1}$			
0000	d d d d			
0001	d d d d			
0010	d d d d			
0011	d d d d			
0100	d d d d			
0101	d d d d			
0110	d d d d			
1000	d d d d			
1001	d d d d			
1010	d d d d			
1100	d d d d			
1111	d d d d			
1110	1101			
1101	1011			
1011	0111			
0111	1110			

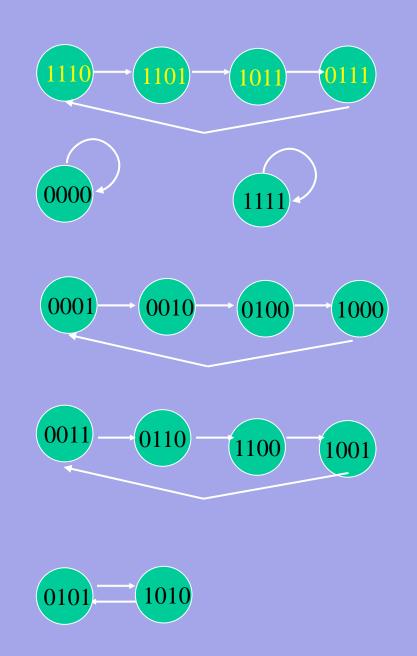
表(a)二进制状态表

	Q_3Q_2					Q_3Q_2			
Q_1Q_0	d	đ	đ	d	Q_1Q_0	d	d	d	d
	d	d	1	d		d	d	d	d
	d	1	d	d		d	1	d	1
	d	d	1	d		d	d	1	d
		Q	3 ⁿ⁺¹				Q	n+1	
	Q_3Q_2					Q_3Q_2			
Q_1Q_0	Q_3Q_2	d	d	d	Q_1Q_0	Q_3Q_2	d	d	d
Q_1Q_0		d d	d 1	d d	Q_1Q_0		d d	d 1	d d
Q_1Q_0	d				Q_1Q_0	d	<u> </u>	₩	
Q_1Q_0	d	d	1	d	Q_1Q_0	d d	d	1	d

$$Q_3^{n+1} = Q_2$$
,
 $Q_2^{n+1} = Q_1$,
 $Q_1^{n+1} = Q_0$,
 $Q_0^{n+1} = Q_3$.

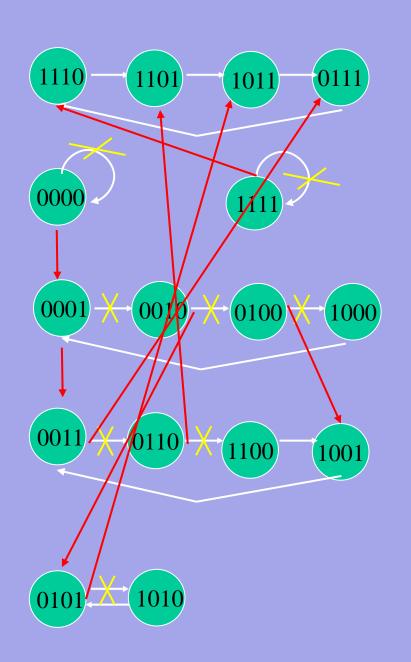


分析并发现: 电路可能停在0000或1111, 或在0001→0010→0100→1000→0001中循环, 或在0011→0110→1100→1001→0011中循环, 或在0101→1010→0101中循环, 即停留在无效状态或在无效状态中循环。也 就是存在"挂起现象":



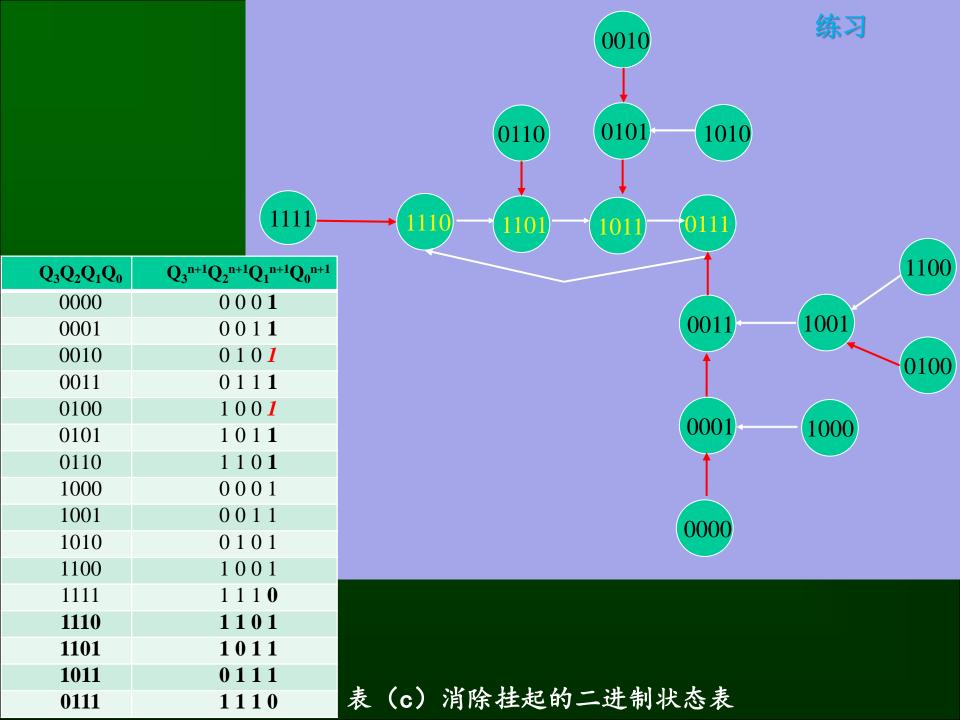
	$Q_3Q_2Q_1Q_0$	$Q_3^{n+1}Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}Q_0^{n+1}$
\mathbf{m}_{0}	0000	0000
$\mathbf{m_1}$	0001	0 0 1 0
$\mathbf{m_2}$	0010	0 1 0 0
m_3	0011	0 1 1 0
m_4	0100	1 0 0 0
m_5	0101	1 0 1 0
$\mathbf{m_6}$	0110	1 1 0 0
	1000	0 0 0 1
	1001	0 0 1 1
	1010	0 1 0 1
	1100	1001
m ₁₅	1111	1 1 1 <i>1</i>
m ₁₄	1110	1101
m ₁₃	1101	1011
m ₁₁	1011	0111
m ₇	0111	1110

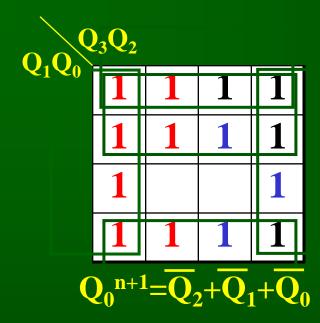
表 (b) 挂起的二进制状态表



	$Q_3Q_2Q_1Q_0$	$Q_3^{n+1}Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}Q_0^{n+1}$
$\mathbf{m_0}$	0000	0001
$\mathbf{m_1}$	0001	0 0 1 1
$\mathbf{m_2}$	0010	0 1 0 <i>1</i>
m_3	0011	0 1 1 1
m_4	0100	1 0 0 1
\mathbf{m}_{5}	0101	1 0 1 1
\mathbf{m}_{6}	0110	1 1 0 1
	1000	0 0 0 1
	1001	0 0 1 1
	1010	0 1 0 1
	1100	1001
m ₁₅	1111	1 1 1 0
m ₁₄	1110	1101
m ₁₃	1101	1011
m ₁₁	1011	0111
m ₇	0111	1110

表(c)消除挂起的二进制状态表





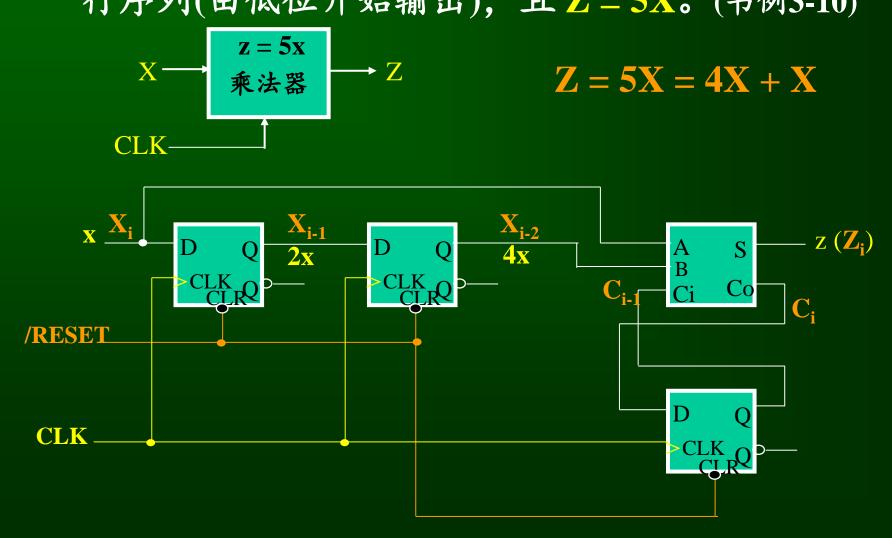
	Q_3Q_2			
Q_1Q_0	1		1	1
	1	1	1	1
	1			1
		1	1	1
		O	n+1	

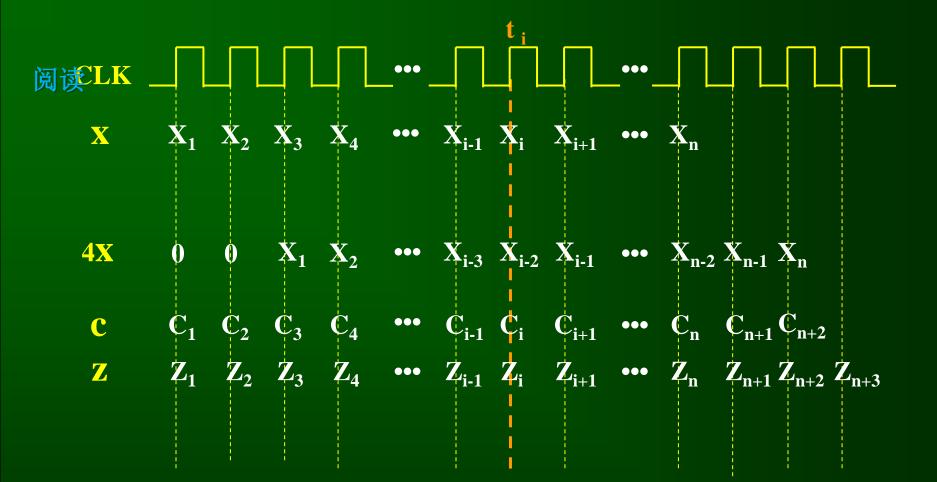
0,0	Q_3Q_2			续	习
Q_1Q_0	d	d	d	d	
	d	d	1	d	
	d	d	d	1	
	d	d	1	d	
		Q_0^{n+}	1=Q	3	

	$Q_3Q_2Q_1Q_0$	$Q_3^{n+1}Q_2^{n+1}Q_1^{n+1}Q_0^{n+1}$
\mathbf{m}_0	0000	0001
$\mathbf{m_1}$	0001	0 0 1 1
$\mathbf{m_2}$	0010	0 1 0 <i>1</i>
\mathbf{m}_3	0011	0 1 1 1
m_4	0100	1 0 0 1
\mathbf{m}_{5}	0101	1 0 1 1
\mathbf{m}_{6}	0110	1 1 0 1
	1000	0 0 0 1
	1001	0 0 1 1
	1010	0 1 0 1
	1100	1 0 0 1
m ₁₅	1111	1 1 1 0
m ₁₄	1110	1101
m ₁₃	1101	1011
m ₁₁	1011	0111
$\mathbf{m_7}$	0111	1110

表(c)消除挂起的二进制状态表

例5 设计一个n位二进制串行乘法器,该乘法器有一阅读 个输入端 X 及一个输出端 Z ,输入 X 为由低位 开始的二进制串行序列信号,输出 Z 为另一个串行序列(由低位开始输出),且 Z = 5X。(书例3-10)





$$\mathbf{Z_i} = \mathbf{X_i} \oplus \mathbf{X_{i-2}} \oplus \mathbf{C_{i-1}}$$

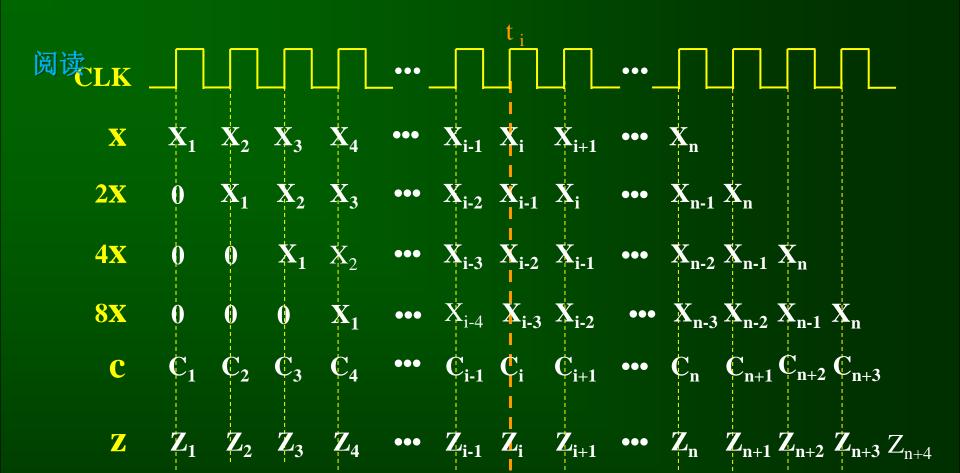
$$C_i = X_i X_{i-2} + X_i C_{i-1} + X_{i-2} C_{i-1}$$

其中: X_i 为 t_i 时刻的输入信号,

 X_{i-2} 为 t_i 时刻前两个节拍的输入信号,

C_{i-1} 为 t_i 时刻前一个节拍的加法进位信号。

$$\mathbf{S_i} = \mathbf{A} \oplus \mathbf{B} \oplus \mathbf{C_{i-1}}$$
$$\mathbf{C_i} = \mathbf{AB} + \mathbf{AC_{i-1}} + \mathbf{BC_{i-1}}$$



z = kx。其中 k 为控制端信号 $K_3K_2K_1K_0$ 所构成的二进制代码数值(0 \leq k \leq 15)。

 $\mathbf{Z_{i}} \rightarrow \mathbf{K_{3}} \mathbf{x_{i-3}} \oplus \mathbf{K_{2}} \mathbf{x_{i-2}} \oplus \mathbf{K_{1}} \mathbf{x_{i-1}} \oplus \mathbf{K_{0}} \mathbf{x_{i}}$