

AKADEMIA GÓRNICZO HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE

Technika cyfrowa

WINDA

Dulewicz Antoni Smyda Tomasz

10 CZERWCA 2024

Spis treści

1	Treść ćwiczenia	2
2	Opis rozwiązania	2
3	Schemat automatu	3
4	Tabela prawdy	4
5	Minimalizacja funkcji logicznych	7
	5.1 Funkcja F'_1	7
	5.2 Funkcja F_2	8
	5.3 Funkcja D_1'	9
	5.4 Funkcja $D_2^{'}$	10
	5.5 Funkcja B_0^{7}	11
	5.6 Funkcja B_1^{0}	12
	5.7 Funkcja B_2^{\prime}	13
6	Zewnętrzne drzwi	14
7	Implementacja układu	15
	7.1 Układ sterujący	15
	7.1.1 Układ synchronizujący	16
	7.1.2 Układy obliczające bity kolejnych stanów automatu	16
	7.2 Układ obliczający stan drzwi zewnętrznych	20
	7.3 Układ obliczający stan ruchu	21
8	Układ testujący	22
	8.1 Schemat podukładu TESTER	23
	8.2 Generator słów	24
	8.3 Analizator stanów logicznych	24
9	Zastosowania	27
	9.1 Trzy rakiety	27
	9.2 Winda w Babilonie	27

1 Treść ćwiczenia

Proszę zaproponować, zbudować i przetestować układ sterujący windą w przykładowym trzykondygnacyjnym budynku. Winda posiada:

- wskaźnik ruchu windy
- wskaźnik kierunku ruchu windy
- trzy czujniki otwarcia drzwi, po jednym na każdej kondygnacji
- trzy przyciski przywołania windy, po jednym na każdej kondygnacji
- trzy przyciski wyboru piętra w kabinie windy.

Winda powinna posiadać stale aktualizowany wskaźnik aktualnego piętra. Rzeczy niedopowiedziane w treści zadania, proszę ustalić, doprecyzować i opisać samodzielnie.

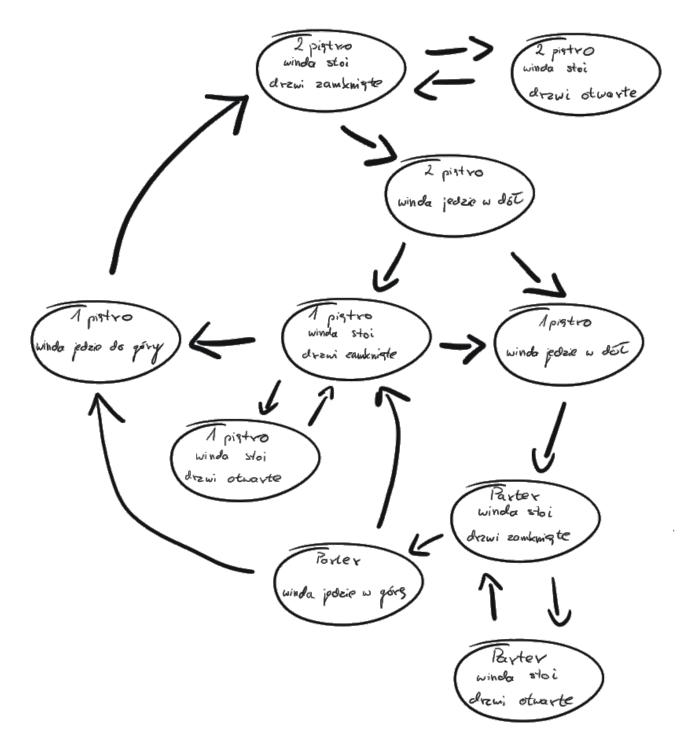
2 Opis rozwiązania

W celu zrealizowania zadania, postanowiliśmy zbudować automat, którego stanem manipulujemy za pomocą przycisków: trzech w kabinie windy i po jednym na każdej kondygnacji. Każdy stan tego automatu składa się z 7 bitów, kolejno:

- $\bullet \ F_1F_2$ dwa bity wskaźnika piętra. Kolejne wartości oznaczają:
 - 00 pietro 0
 - 01 piętro 1
 - 10 piętro 2
 - 11 stan nieokreślony
- D_1D_2 dwa bity wskaźnika kierunku windy i otwarcia drzwi kabiny. Kolejne wartości oznaczają:
 - 00 winda stoi, drzwi są zamknięte
 - 01 winda jedzie do góry
 - 10 winda jedzie w dół
 - 11 winda stoi, drzwi są otwarte
- B_0 , B_1 , B_2 przyciski windy. Wartość każdego to:
 - 0 przycisk niewciśniety
 - 1 przycisk wciśnięty

W celu skonstruowania układu w programie Multisim, stworzymy tabelę prawdy dla kolejnych stanów automatu oraz zminimalizujemy funkcje logiczne korzystając z algorytmu napisanego w języku Python. Następnie, aby upewnić się, że nasze przekształcenia są poprawne napiszemy algorytm testujący.

3 Schemat automatu



Rysunek 1: Schemat przejść ze stanu aktualnego do stanu następnego

4 Tabela prawdy

		Stan	akt	ualn	y				Stan	nast	ępn	y	
F_1	F_2	D_1	D_2	B_0	B_1	B_2	F_1'	F_2'	D_1'	D_2'	B_0'	B_1'	B_2'
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1
0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	1	0
0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	1	1
0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1	0	0	0
0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	1	0	0	1
0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0	1	0
$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	0	0 0	0 1	$\begin{array}{c} 1 \\ 0 \end{array}$	$\frac{1}{0}$	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$	0	0	1	1	0	1	1
0	0	0	1	0	0	1	0	- 1	0	- 1	0	0	1
0	0	0	1	0	1	0	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	1	0	0	0	1	0
0	0	0	1	0	1	1	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	1	0	0	0	1	1
0	0	0	1	1	0	0	_	_	-	-	-	_	-
0	0	0	1	1	0	1	0	1	0	1	1	0	1
0	0	0	1	1	1	0	0	1	0	0	1	1	0
0	0	0	1	1	1	1	0	1	0	0	1	1	1
0	0	1	0	0	0	0	-	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	0	0	1	_	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	0	1	0	_	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	0	1	1	-	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	1	0	0	_	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	1	0	1	-	-	-	-	-	-	-
0	0	1	0	1	1	0	_	-	-	-	-	-	-
$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	0	1 1	0	1	1	1	-	0	- 0	-	-	-	-
0	0	1	1 1	$0 \\ 0$	$0 \\ 0$	$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	0	0	$0 \\ 0$	0	$0 \\ 0$	0 1
0	0	1	1	0	1	0	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	0	0	0	0	1	0
0	0	1	1	0	1	1	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	0	0	0	0	1	1
0	0	1	1	1	0	0	0	0	1	1	0	0	0
0	0	1	1	1	0	1	0	0	1	1	0	0	1
0	0	1	1	1	1	0	0	0	1	1	0	1	0
0	0	1	1	1	1	1	0	0	1	1	0	1	1
0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	1	0	1	0	1	0	0	1
0	1	0	0	0	1	0	0	1	1	1	0	0	0
0	1	0	0	0	1	1	0	1	1	1	0	0	1
0	1	0	0	1	0	0	0	1	1	0	1	0	0
0	1	0	0	1	0	1	0	1	1	0	1	0	1
0	1	0	0	1	1	0	0	1	1	1	1	0	0
0	1	0	0	1	1	1	0	1	1	1	1	0	1
$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	1 1	0 0	1 1	0	$0 \\ 0$	$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$	- 1	- 0	- 0	0	- 0	0	- 1
U	I	U	1	0	U	1	1	U	U	U	U	U	1

		Stan	akt	ualny	y				Stan	nast	ępny	I	
F_1	F_2	D_1	D_2	B_0	B_1	B_2	F_1'	F_2'	D_1'	D_2'	B_0'	B_1'	B_2'
0	1	0	1	0	1	0	-	-	-	-	-	-	-
0	1	0	1	0	1	1	1	0	0	0	0	1	1
0	1	0	1	1	0	0	-	-	-	-	-	-	-
0	1	0	1	1	0	1	1	0	0	0	1	0	1
$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	1 1	$0 \\ 0$	1 1	1	1 1	0 1	1	-	- 0	- 0	- 1	- 1	- 1
0	1	1	0	1 0	0	0	1	0	0		1	1	
0	1	1	0	0	0	1	_	_	_	-	_	_	_
0	1	1	0	0	1	0	_	_	_	_	_	_	_
0	1	1	0	0	1	1	_	-	-	-	-	_	-
0	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	1	1	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0	1
0	1	1	0	1	1	0	0	0	0	0	1	1	0
0	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1
0	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	1	1	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1
$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	1 1	1 1	1 1	$\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}$	1 1	$0 \\ 1$	$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	1 1	1 1	1 1	0	0	0 1
0	1	1	1	1	0	0	$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	1	0	0	1	0	0
0	1	1	1	1	0	1	$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$	1	0	0	1	0	1
0	1	1	1	1	1	0	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	1	1	1	1	0	0
0	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	0	1
1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	1	1	0	1	1	0	0	0
1	0	0	0	0	1	0	1	0	1	0	0	1	0
1	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	0	1	0
1	0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	1	0	0
1	0	0	0	1	0	1	1	0	1	1	1	0	0
1 1	$0 \\ 0$	$0 \\ 0$	$0 \\ 0$	1 1	1 1	$0 \\ 1$	$\begin{array}{ c c } 1 \\ 1 \end{array}$	$0 \\ 0$	1 1	0 1	1 1	1 1	$0 \\ 0$
1	0	0	1	0	0	0	-	-	_ _	-	-	-	-
1	0	0	1	0	0	1	_	-	_	_	_	_	_
1	0	0	1	0	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	0	0	1	0	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1	0	0	1	1	0	0	-	-	-	-	-	-	-
1	0	0	1	1	0	1	_	-	-	-	-	-	-
1	0	0	1	1	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	0	0	1	1	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1 1	0	1 1	0	0	0	0	-	=	-	-	-	-	-
1	0	1	$0 \\ 0$	0 0	1	1 0	0	- 1	0	- 0	0	1	0
1	0	1	0	0	1	1	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	1	0	0	0	1	1
1	0	1	0	1	0	0	$\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$	1	1	0	1	0	0
1	0	1	0	1	0	1	0	1	1	0	1	0	1

		Stan	akt	ualny	y				Stan	nast	ępny	y	
F_1	F_2	D_1	D_2	B_0	B_1	B_2	F_1'	F_2'	D_1'	D_2'	B_0'	B_1'	B_2'
1	0	1	0	1	1	0	0	1	0	0	1	1	0
1	0	1	0	1	1	1	0	1	0	0	1	1	1
1	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	1	1	0	1	1	0	0	0
1	0	1	1	0	1	0	1	0	0	0	0	1	0
1	0	1	1	0	1	1	1	0	1	1	0	1	0
1	0	1	1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0
1	0	1	1	1	0	1	1	0	1	1	1	0	0
1	0	1	1	1	1	0	1	0	0	0	1	1	0
1	0	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	0
1	1	0	0	0	0	0	_	-	-	-	-	-	-
1	1	0	0	0	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	0	0	0	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	0	0	0	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	0	0	1	0	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	0	0	1	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1 1	1	0	0	1	1 1	0	_	-	-	-	-	-	-
1	1 1	$0 \\ 0$	0 1	1 0	0	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$	_	-	-	-	-	-	-
1	1	0	1	0	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	0	1	0	1	0	_	_	-	-	_	-	-
1	1	0	1	0	1	1	_	_	-	-	_	-	-
1	1	0	1	1	0	0	_	_	_	_	_	_	_
1	1	0	1	1	0	1	_				_	_	_
1	1	0	1	1	1	0	_	_	_	_	_	_	_
1	1	0	1	1	1	1	_	_	_	_	_	_	_
1	1	1	0	0	0	0	_	_	_	_	_	_	_
1	1	1	0	0	0	1	_	_	_	_	_	_	_
1	1	1	0	0	1	0	_	-	-	-	-	_	-
1	1	1	0	0	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	0	1	0	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	0	1	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	0	1	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	0	1	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	0	0	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	0	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	0	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	0	1	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	1	0	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	1	0	1	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	1	1	0	-	-	-	-	-	-	-
1	1	1	1	1	1	1	-	-	-	-	-	-	-

5 Minimalizacja funkcji logicznych

Do minimalizacji funkcji wykorzystaliśmy narzędzie online: LINK

5.1 Funkcja F'_1

		0,b1,l 0001	52 0011	0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000	
f1,f2,d1 ₀₀₀	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0	0	0	0		
001									0	0	0	0	0	0	0	0	
011					0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
010	0	0	0	0	0	0	0	0	-	1	1	-	-	1	1	-	
110	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
111	-	-	-	-		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
101	-	-	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	
100	1	1	1	1	1	1	1	1	-	-	-	-	-	-	-	-	

Rysunek 2: Tabela Karnaugh dla funkcji ${\cal F}_1'$

assign
$$f = (f2 \& \sim d1 \& d2) | (f1 \& \sim d1) | (f1 \& d2);$$

Rysunek 3: Wyjście programu dla funkcji ${\cal F}_1'$

Postać zminimalizowanej funkcji F_1' :

$$F_1' = F_2 \overline{D_1} D_2 + F_1 \overline{D_1} + F_1 D_2$$

5.2 Funkcja F_2'



Rysunek 4: Tabela Karnaugh dla funkcji F_2'

Rysunek 5: Wyjście programu dla funkcji F_2'

Postać zminimalizowanej funkcji F_2' :

$$F_2' = \overline{F_2}\overline{D_1}D_2 + F_2\overline{D_1}\overline{D_2} + F_2D_1D_2 + F_1D_1\overline{D_2}$$

5.3 Funkcja D'_1

		0,b1,£ 0001		0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000
f1,f2,d1 000	0	0	0	0	1	1	1	1	-	0	0	0	0	0	0	
001				-	-	-	-	-	1	1	1	1	0	0	0	0
011				-	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0
010	0	0	1	1	1	1	1	1	-	0	0	-	-	0	0	-
110	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
111	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
101	-	-	0	0	0	0	1	1	0	1	1	0	0	1	1	0
100	0	1	1	1	1	1	1	1	-	-	-	-	-	-	-	-

Rysunek 6: Tabela Karnaugh dla funkcji D'_1

```
assign f = (\simd1 & \simd2 & b0) | (f1 & \simd1 & b1) | (f1 & d2 & b2) | (\simf1 & \simf2 & d1 & b0) | (f2 & \simd1 & \simd2 & b1) | (f2 & d1 & d2 & b1) | (f1 & \simd1 & b2) | (\simf2 & \simd2 & b0 & \simb1);
```

Rysunek 7: Wyjście programu dla funkcji D_1^\prime

Postać zminimalizowanej funkcji D'_1 :

$$D_1' = \overline{F_1}\overline{F_2}D_1B_0 + F_2\overline{D_2}\overline{B_0}B_1 + F_2D_1D_2B_1 + F_1D_1\overline{D_2}\overline{B_1} + \overline{D_1}\overline{D_2}B_0 + F_1\overline{B_1}B_2 + F_1\overline{D_1}B_1 + F_1D_2B_2$$

5.4 Funkcja D_2'

		0,b1,l 0001		0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000
f1,f2,d1 000	0	1	1	1	1	1	1	1	-	1	0	0	0	0	1	-
001	-	-	-	-	-	-	-	-	1	1	1	1	0	0	0	0
011	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0
010	0	1	1	1	1	1	0	0		0	0	-	-	0	0	-
110	-	-	-	-	-	-	-			-	-	-		-	-	-
111	-		-	-						-	-	-	-	-	-	-
101	-	-	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	1	0
100	0	1	1	0	0	1	1	0	-	-	-	-		-	-	-

Rysunek 8: Tabela Karnaugh dla funkcji D_2^\prime

assign f = (f1 & d2 & b2) | (~f2 & ~d1 & ~d2 & b2) | (~f1 & ~d1 & ~d2 & b1) | (~f1 & ~f2 & ~d2 & b0) | (~f2 & ~d1 & d2 & ~b1) | (~f1 & ~f2 & d1 & b0) | (f2 & ~d2 & ~b0 & b2) | (f2 & d1 & d2 & b1);

Rysunek 9: Wyjście programu dla funkcji D_2'

Postać zminimalizowanej funkcji D'_2 :

$$D_2' = \overline{D_1}\overline{D_2}\overline{B_0}B_2 + \overline{F_2}\overline{D_1}\overline{B_1}B_2 + \overline{F_1}\overline{D_1}\overline{D_2}B_1 + \overline{F_1}\overline{F_2}B_0\overline{B_1} + \overline{F_1}\overline{F_2}D_1B_0 + F_2D_1D_2B_1 + F_1\overline{D_1}B_2 + F_1D_2B_2$$

5.5 Funkcja B'_0

*		0,b1,b 0001		0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000
f1,f2,d1 000	0	0	0	0	0	0	0	0	-	1	1	1	0	0	0	
001					-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0
011				-	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0
010	0	0	0	0	1	1	1	1	-	1	1	-	-	0	0	
110					-				-	-	-	-	-			
111				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
101			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0
100	0	0	0	0	1	1	1	1	-	-	-	-	-			

Rysunek 10: Tabela Karnaugh dla funkcji B_0^\prime

assign
$$f = (\sim d1 \& d2 \& b0) | (f2 \& b0) | (f1 \& b0);$$

Rysunek 11: Wyjście programu dla funkcji B_0^\prime

Postać zminimalizowanej funkcji B_0' :

$$B_0' = \overline{D_1}D_2B_0 + F_2B_0 + F_1B_0$$

5.6 Funkcja B'_1

		0,b1,b 0001		0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000
f1,f2,d1 ₀₀₀	0	0	1	1	1	1	0	0		0	1	1	1	1	0	
001		-	-	-	-	-	-		0	0	1	1	1	1	0	0
011		-	-	-	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
010	0	0	0	0	0	0	0	0		0	1	-	-	1	0	
110		-	-	-	-	-	-				-	-	-	-	-	
111		-	-	-	-	-	-				-	-	-	-	-	
101		-	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0
100	0	0	1	1	1	1	0	0			-				-	

Rysunek 12: Tabela Karnaugh dla funkcji B_1^\prime

assign
$$f = (-f2 \& b1) | (-d1 \& d2 \& b1) | (d1 \& -d2 \& b1);$$

Rysunek 13: Wyjście programu dla funkcji B_1^\prime

Postać zminimalizowanej funkcji B_1' :

$$B_1' = \overline{D_1}D_2B_1 + D_1\overline{D_2}B_1 + \overline{F_2}B_1$$

5.7 Funkcja B_2'

		0,b1,b 0001		0010	0110	0111	0101	0100	1100	1101	1111	1110	1010	1011	1001	1000	
f1,f2,d1 ₀₀₀	0	1	1	0	0	1	1	0	-	1	1	0	0	1	1	-	
001	-	-	-		-	-	-		0	1	1	0	0	1	1	0	
011	-		-		0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	
010	0	1	1	0	0	1	1	0	-	1	1	-	-	1	1	-	
110	-	-	-			-	-			-	-			-	-	-	
111	-	-	-			-	-										
101	-	-	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
100	0	0	0	0	0	0	0	0									

Rysunek 14: Tabela Karnaugh dla funkcji B_2^\prime

assign
$$f = (~f1 \& b2) | (d1 \& ~d2 \& b2);$$

Rysunek 15: Wyjście programu dla funkcji B_2^\prime

Postać zminimalizowanej funkcji B_2' :

$$B_2' = D_1 \overline{D_2} B_2 + \overline{F_1} B_2$$

6 Zewnętrzne drzwi

Bity D_1D_2 określają kierunek ruchu windy lub jego brak oraz stan drzwi windy (otwarte lub zamknięte). Do stwierdzenia stanu drzwi zewnętrznych wystarczy połączyć informację płynące z bitów D_1D_2 oraz F_1F_2 . Zewnętrzne drzwi są otwarte na danym piętrze wtedy i tylko wtedy, gdy drzwi windy są otwarte, a winda znajduje się na tym właśnie piętrze.

F_1	F_2	D_1	D_2	$Doors_0$	$Doors_1$	$Doors_2$
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0
0	0	1	1	1	0	0
0	1	0	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0	0
0	1	1	0	0	0	0
0	1	1	1	0	1	0
1	0	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	1
1	1	0	0	X	X	X
1	1	0	1	X	X	X
1	1	1	0	X	X	X
1	1	1	1	X	X	X

Tabela 2: Tabela prawdy określająca stan drzwi zewnętrznych

Każdy bit Doors $_i$ dla $i \in 0,1,2$ określa stan drzwi na i-tym piętrze. Dla każdego wartość 0 oznacza drzwi zamknięte, a wartość 1 drzwi otwarte.

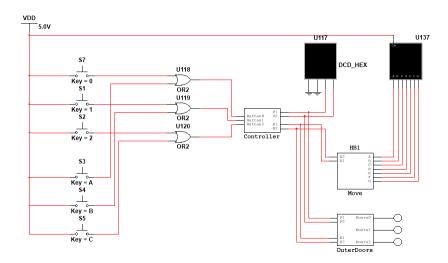
Zminimalizowane funkcje stanu zewnętrznych drzwi:

Doors₀ =
$$\overline{F_1}\overline{F_2}D_1D_2$$

$$\mathrm{Doors}_1 = \overline{F_1} F_2 D_1 D_2$$

$$Doors_2 = F_1 \overline{F_2} D_1 D_2$$

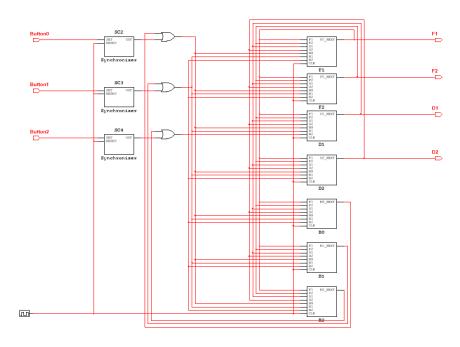
7 Implementacja układu



Rysunek 16: Schemat całego układu

Na cały układ składają się dwa zestawy przycisków, układ sterujący, wyświetlacze informujące o aktualnym piętrze oraz kierunku ruchu, diody informujące o stanie drzwi.

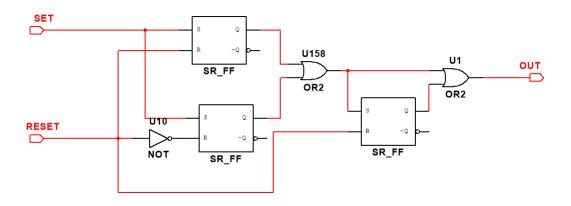
7.1 Układ sterujący



Rysunek 17: Schemat układu sterującego

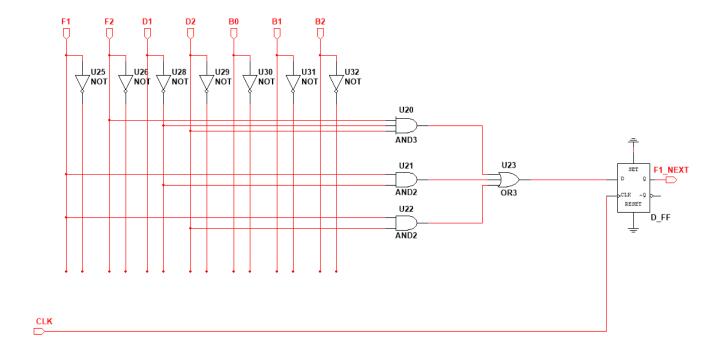
W skład układu sterującego wchodzą podukłady, które synchronizują kliknięte przyciski z zegarem, który jest podłączony do podukładów obliczających bity dla kolejnego stanu automatu.

7.1.1 Układ synchronizujący

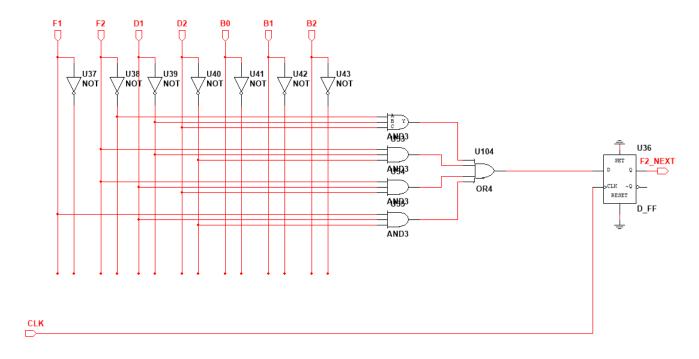


Rysunek 18: Schemat układu synchronizującego

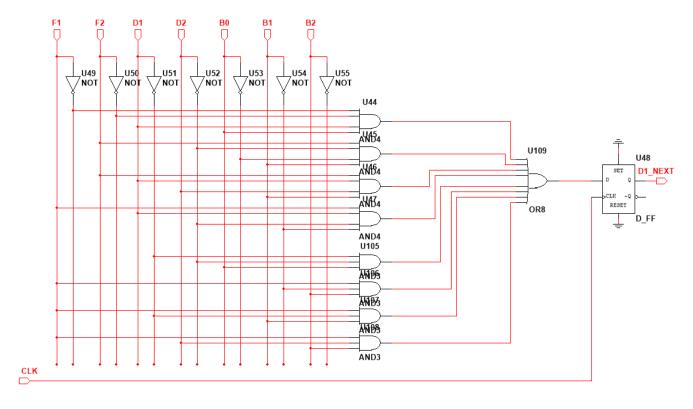
7.1.2 Układy obliczające bity kolejnych stanów automatu



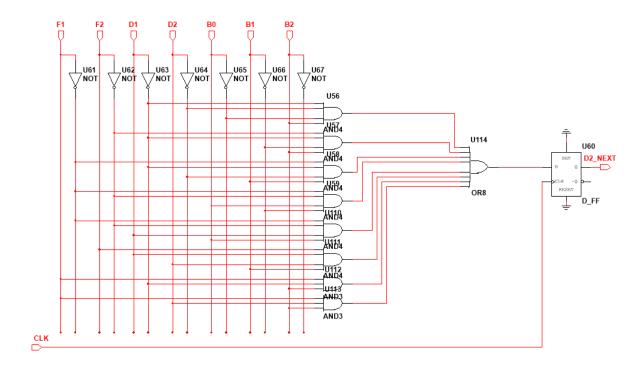
Rysunek 19: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu F_1



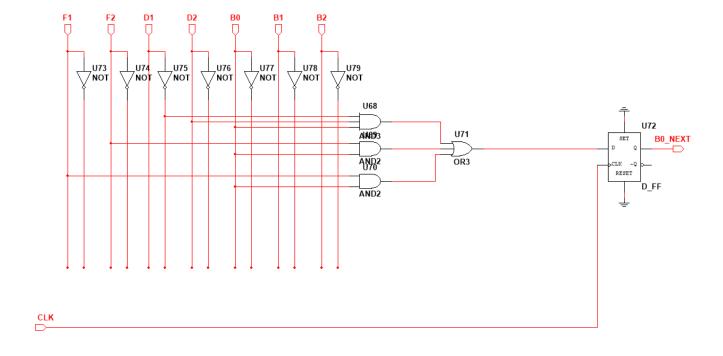
Rysunek 20: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu ${\cal F}_2$



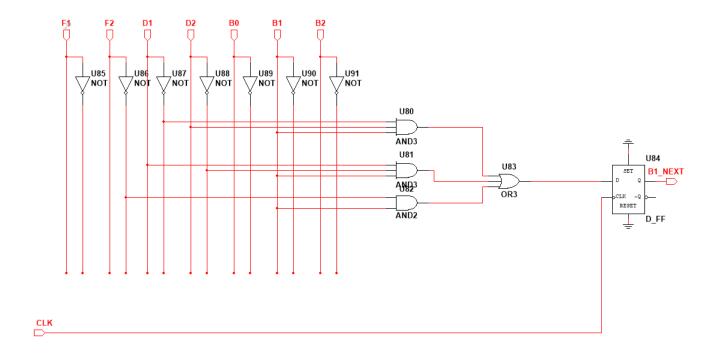
Rysunek 21: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu \mathcal{D}_1



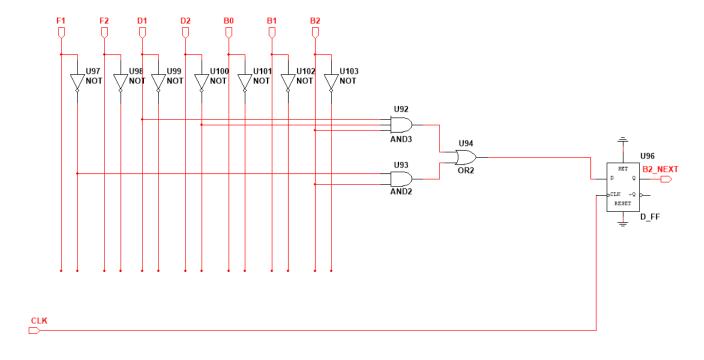
Rysunek 22: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu \mathcal{D}_2



Rysunek 23: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu ${\cal B}_0$

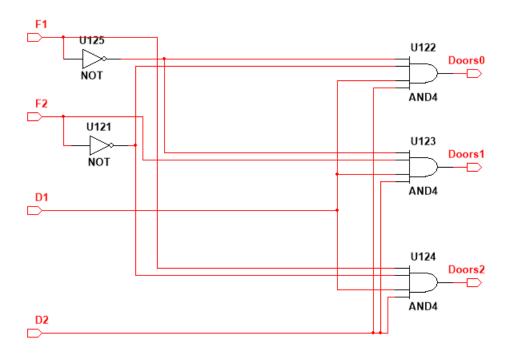


Rysunek 24: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu ${\cal B}_1$



Rysunek 25: Schemat układu obliczającego kolejną wartość bitu \mathcal{B}_2

7.2 Układ obliczający stan drzwi zewnętrznych



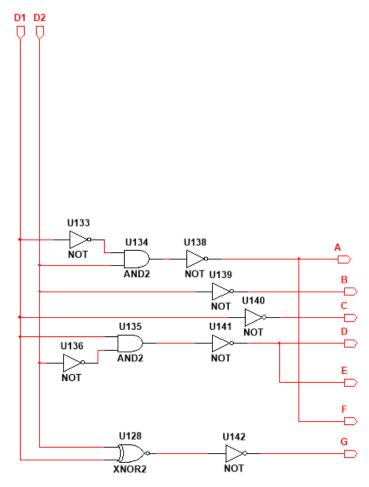
Rysunek 26: Schemat układu obliczającego stan zewnętrznych drzwi

Wyjścia podukładu są podpięte pod diody, które świecą się gdy drzwi na danym piętrze są otwarte.



Rysunek 27: Diody sygnalizujące otwarcie drzwi zewnętrznych

7.3 Układ obliczający stan ruchu



Rysunek 28: Układ obliczający stan ruchu

Wyjścia tego układu są połączone z odpowiednimi segmentami wyświetlacza 7-segmentowego.



Rysunek 29: Wskaźnik ruchu w górę



Rysunek 30: Wskaźnik ruchu w dół



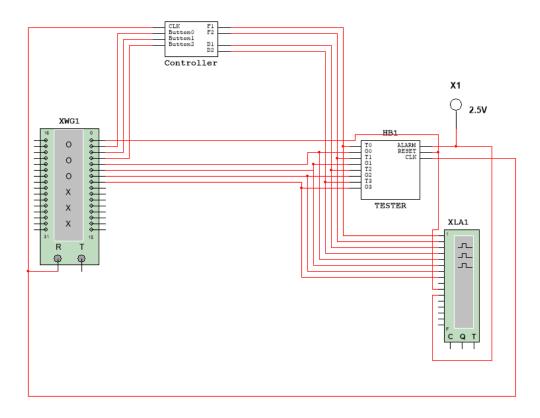
Rysunek 31: Wskaźnik braku ruchu windy



Rysunek 32: Wskaźnik otwarcia drzwi windy

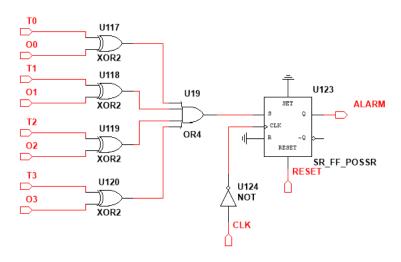
8 Układ testujący

Do testowania układu sterującego windą korzystamy z generatora słów, analizatora stanów oraz podukładu TESTER.



Rysunek 33: Schemat układu testującego

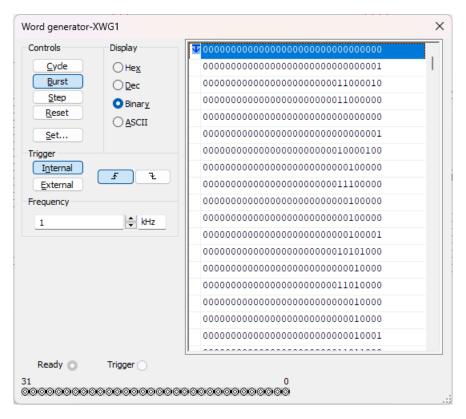
8.1 Schemat podukładu TESTER



Rysunek 34: Schemat układu testującego

Podukład porównuje sygnały na wejściach T z sygnałami na wejściach O. Gdy którakolwiek para sygnałów się różni pojawia się sygnał 1 na wyjściu ALARM, który pozostanie aktywny do momentu zresetowania go.

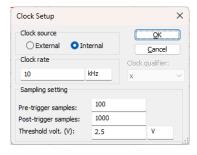
8.2 Generator słów



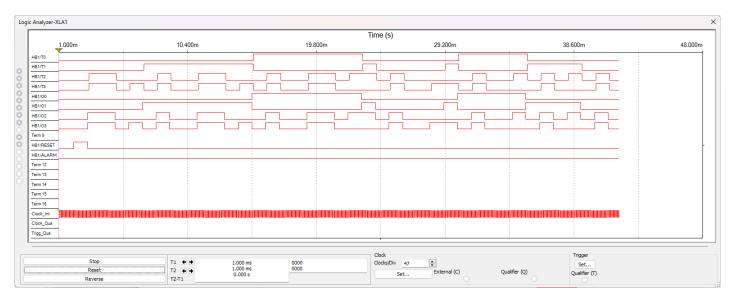
Rysunek 35: Ustawienia generatora słów

Na zawartość generatora słów składają się testy, które sprawdzają działanie windy z każdego piętra na każde inne.

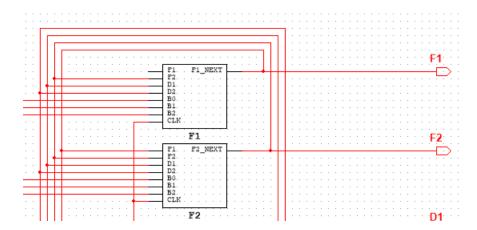
8.3 Analizator stanów logicznych



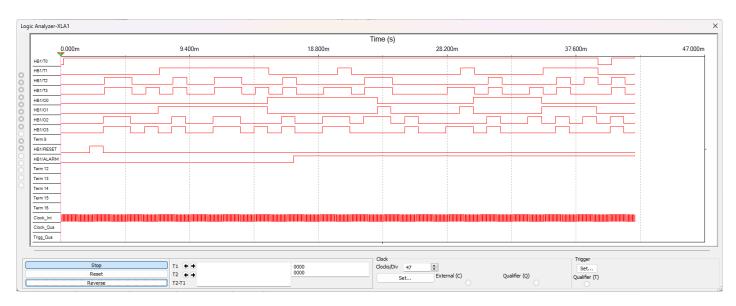
Rysunek 36: Ustawienia analizatora stanów logicznych



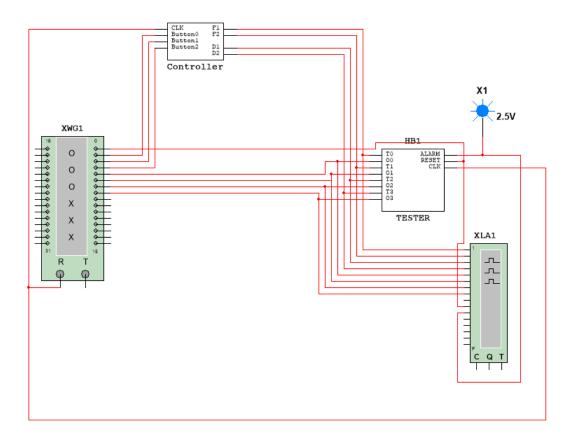
Rysunek 37: Analizator stanów logicznych dla poprawnego układu



Rysunek 38: Symulacja błędnego układu sterującego



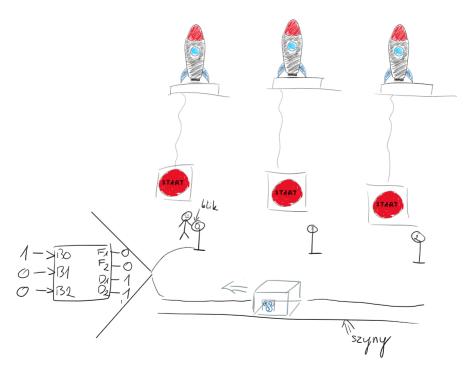
Rysunek 39: Analizator stanów logicznych dla błędnego układu



Rysunek 40: Wynik dla błędnego układu

9 Zastosowania

9.1 Trzy rakiety



Rysunek 41: Przykładowe użycie zaimplementowanego układu

9.2 Winda w Babilonie

Winda osobowa ułatwia studentom (i nie tylko) poruszanie się po akademiku (np. jeżeli chodzi o dostanie się do pralni/suszarni na piętrze innym niż tym na którym mieszkają)



Rysunek 42: Wesoły student, który już za chwilę bezproblemowo znajdzie się na 14. piętrze i będzie robił pranie



Rysunek 43: Smutny student, który zdał sobie sprawę że musi dźwigać brudne pranie na 14. piętro (czeka go długa droga)