МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого»

Институт компьютерных наук и кибербезопасности Высшая школа технологий искусственного интеллекта Направление: 02.03.01 Математика и компьютерные науки

Теория алгоритмов

Курсовая работа

«Cинтез функциональной схемы электронных часов»

Студент,		
группы 5130201/20102		Гаар В.С.
Преподаватель		Востров А.В.
	« »	2024 г.

Санкт-Петербург, 2024

Содержание

B	Введение	3
1	1 Постановка задачи	4
2	2.2 Реализациия графа управляю2.3 Управляющие воздействия2.4 Кодирование входных и выхо	 5 5 8 9
3	3 Общая структурная схема	 10 15
	Заключение Список источников	17 18

Введение

Данный отчёт содержит в себе информацию о курсовой работе, в ходе выполнения которой было необходимо разработать функциональную схему электронных часов с заданными дополнительными функциями.

На функциональной схеме изображают функциональные части изделия (элементы, устройства и функциональные группы), участвующие в процессе, иллюстрируемом схемой, и связи между этими частями. Графическое построение схемы должно давать наиболее наглядное представление о последовательности процессов, иллюстрируемых схемой.

1 Постановка задачи

Построить функциональную схему электронных часов, которые кроме отображения и корректировки времени (минут и часов) выполняют следующие функции, определённые вариантом 2101100:

- A=2: отображают и позволяют корректировать день недели;
- В=1: режим работы часов 24-х часовой;
- С=0: отключение индикаторов с целью экономии электроэнергии отсутствует;
- D=1: останов часов по нажатию кнопки;
- Е=1: присутствует простой секундомер (сброс запуск останов);
- F=0: звуковая сигнализация отсутствует;
- G=0: звуковой сигнал в устанавливаемое время (будильник) отсутствует.

Время отображается на четырёх семисегментных индикаторах для цифр, один семисегментный индикатор существует для отображение дней недели, также имеется простой секундомер.

Часы содержат две кнопки: а и b. Входные воздействия на часы возможны нажатием одной из кнопок или их обеих одновременно.

Для построения управляющих воздействий было необходимо построить конечный автомат с состояниями системы часов, далее построить и минимизировать функции импульсных и потенциальных команд и построить функциональную схему часов с данными командами.

2 Математическое описание

2.1 Модель конечного автомата

Конечный автомат — абстрактный автомат с конечным числом возможных внутренних состояний.

Конечный автомат возможно формализовать как упорядоченную шестёрку: $M = (S, \Sigma, Y, s_0, \delta, \lambda)$, где

- S множество состояний конечного автомата;
- Σ входной алфавит;
- Y множество выходных сигналов;
- s_0 начальное состояние;
- $\delta: S \times \Sigma \to S$ функция переходов;
- $\lambda: S \times \Sigma \to Y$ функция выходов.

Конечный автомат начинает работу в состоянии s_0 , считывает входные воздействия и переходит в соответствующие функции переходов состояния, выводя соответствующие выходные данные.

2.2 Реализациия графа управляющего автомата

Было выделено 7 состояний $S = \{S_0, S_1, S_2, S_3, S_4, S_5, S_6\}$, где

- S_0 состояние отображения времени и дня недели. В этом состоянии включены все индикаторы для отображения часов, минут и дня недели.
- S_1 состояние коррекции минут. В этом состоянии горят только индикаторы минут.
- S_2 состояние коррекции часов. В этом состоянии горят только индикаторы часов
- S_3 состояние коррекции дня недели. В этом состоянии горит только индикатор дня недели.
- S_4 состояние отображения времени секундомера. На индикаторах идущее время (минуты и секунды) секундомера.
- S_5 состояние остановленного секундомера. На индикаторах минуты и секунды секундомера. В этом состоянии секундомер не отсчитывает время.
- S_6 состояние остановленных часов. На индикаторах часы, минуты и день недели. В этом состоянии время зафиксировано и не изменяется.

Множество выходных сигналов $Y = \{z_0, z_1, z_2, z_3, z_4, z_5, z_6\}$, где

• z_0 – нейтральный сигнал.

- z_1 прибавление единицы к минутам при корректировке;
- z_2 прибавление единицы к часам при корректировке;
- z_3 смена дня недели на следующий при корректировке;
- z_4 запуск секундомера;
- z_5 остановка/запуск секундомера;
- z_6 сброс текущего значения секундомера;
- z_7 остановка/запуск часов.

Входной алфавит $\Sigma = \{a, b, ab\}$, где

- a нажатие кнопки a;
- b нажатие кнопки b;
- ab нажатие обеих кнопок.

Начальное состояние s_0 автомата это состояние S_0 – "Отображение времени и дня недели".

Функция переходов и выходов представлены в Табл. 1 и Табл. 2 соответственно.

Таблица 1. Функция переходов δ

	a	b	ab
S_0	S_1	S_4	S_6
$\mathbf{S_1}$	S_2	S_1	S_1
$\mathbf{S_2}$	S_3	S_2	S_2
S_3	S_0	S_3	S_3
S_4	S_4	S_5	S_0
S_5	S_5	S_4	S_0
S_6	S_6	S_6	S_0

Таблица 2. Функция выходов λ

	a	b	ab
$\mathbf{S_0}$	z_0	z_0	z_7
$\mathbf{S_1}$	z_0	z_1	z_0
$\mathbf{S_2}$	z_0	z_2	z_0
S_3	z_0	z_3	z_0
$\mathbf{S_4}$	z_4	z_5	z_0
$\mathbf{S_5}$	z_6	z_5	z_0
S_6	z_0	z_0	z_7

На Рис. 1 представлен реализованный конечный автомат.

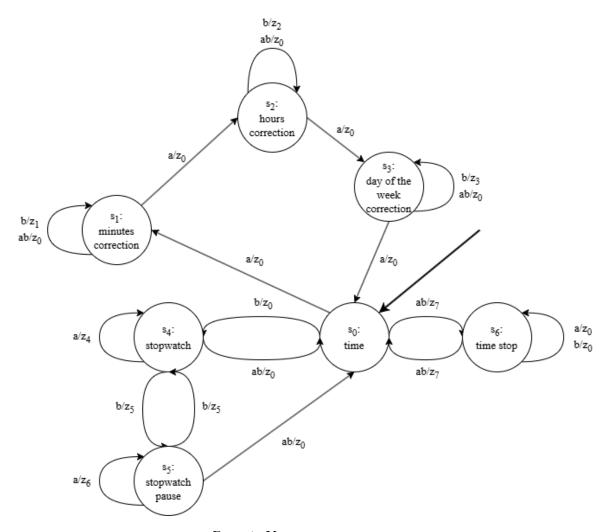


Рис. 1. Конечный автомат

Этому графу переходов соответствует следующая таблица переходов (Табл. 3).

Таблица 3. Таблица переходов

Вход	Текущее состояние	Следующее состояние	Выход
a	$s_0: { m time}$	s_1 : minutes correction	z_0
b	$s_0: { m time}$	$s_4: { m stopwatch}$	z_0
ab	$s_0: { m time}$	$s_6: { m time \ stop}$	z_7
a	$s_1: { m minutes\ correction}$	s_2 : hours correction	z_0
b	s_1 : minutes correction	$s_1: { m minutes\ correction}$	z_1
ab	$s_1: { m minutes\ correction}$	s_1 : minutes correction	z_0
a	s_2 : hours correction	s_3 : day of the week correction	z_0
b	s_2 : hours correction	s_2 : hours correction	z_2
ab	s_2 : hours correction	s_2 : hours correction	z_0
a	s_3 : day of the week correction	s_0 : time	z_0
b	$s_3: { m day} \ { m of} \ { m the} \ { m week} \ { m correction}$	s_3 : day of the week correction	z_3
ab	$s_3: { m day} \ { m of} \ { m the} \ { m week} \ { m correction}$	s_3 : day of the week correction	z_0
a	$s_4: { m stopwatch}$	$s_4: { m stopwatch}$	z_4
b	$s_4: { m stopwatch}$	$s_5: { m stopwatch\ pause}$	z_5
ab	$s_4: { m stopwatch}$	$s_0: ext{time}$	z_0
a	$s_5: { m stopwatch\ pause}$	$s_5: { m stopwatch\ pause}$	z_6
b	$s_5: { m stopwatch\ pause}$	s_4 : stopwatch	z_5
ab	$s_5: { m stopwatch\ pause}$	$s_0: { m time}$	z_0
a	s_6 : time stop	s_6 : time stop	z_0
b	$s_6: { m time \ stop}$	s_6 : time stop	z_0
ab	$s_6: { m time \ stop}$	$s_0: { m time}$	z_7

2.3 Управляющие воздействия

Входом в управляющий автомат являются преобразованные внешние воздействия, выходы — это два типа управляющих воздействий: импульсные и потенциальные. Импульсные команды — это кратковременные воздействия, которые подаются в момент нажатия внешних кнопок владельцем часов. Потенциальные команды — это продолжительное воздействие, которое действует в период нахождения автомата в определенном состоянии и может измениться только при переключении автомата в другое состояние.

Потенциальные команды:

- L_1 разрешение подачи тактового импульса на счётчики секундомера. При наличии этого сигнала секундомер запускается, при отсутствии останавливается.
- L_2 управление MC, которое позволяет выводить на индикаторы текущее время или время секундомера.
- \bullet L_3 управление подачей сигнала на индикатор минут.

- \bullet L_4 управление подачей сигнала на индикатор часов.
- \bullet L_5 управление подачей сигнала на индикатор дней недели.
- L_6 разрешение подачи тактового импульса на счётчики часов. При наличии этого сигнала часы идут, при отсутствии останавливаются.

Импульсные команды:

- i_1 прибавление единицы к минутам при корректировке;
- ullet i_2 прибавление единицы к часам при корректировке;
- ullet i_3 прибавление единицы к порядковому номеру дня недели;
- \bullet i_4 обнулить счетчики секундомера.

2.4 Кодирование входных и выходных воздействий, состояний автомата

Кодирование входных сигналов, выходных сигналов и состояний автомата представлены в Табл. 4, Табл. 5 и Табл. 6 соответственно.

Таблица 4. Кодирование входных сигналов

	$\mathbf{x_1}$	$\mathbf{x_2}$
a	0	0
b	0	1
ab	1	1

Таблица 5. Кодирование выходных сигналов

	$\mathbf{y_1}$	y_2	y_3
\mathbf{z}_0	0	0	0
\mathbf{z}_1	0	0	1
${f z_2}$	0	1	0
\mathbf{z}_3	0	1	1
${f z}_4$	1	0	0
\mathbf{z}_5	1	0	1
\mathbf{z}_6	1	1	0
$\mathbf{z_7}$	1	1	1

Таблица 6. Кодирование состояний

	$\mathbf{q_1}$	$\mathbf{q_2}$	q_3
S_0	0	0	0
$\mathbf{S_1}$	0	0	1
$\mathbf{S_2}$	0	1	0
S_3	0	1	1
$\mathbf{S_4}$	1	0	0
S_5	1	0	1
S_6	1	1	0

2.5 Минимизация функций

В соответствии с закодированными состояниями были построены таблицы истинности для преобразований F и FL (Табл. 7 и Табл. 8).

Таблица 7. Преобразование F

Bxc	оды	Текуп	цее сост	ояние	Следующее состояние		Выход			
$\mathbf{x_1}$	x ₂	$\mathbf{q_1}$	$\mathbf{q_2}$	q_3	$\mathbf{Q_1}$	$\mathbf{Q_2}$	$\mathbf{Q_3}$	$\mathbf{y_1}$	y_2	y ₃
0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
1	1	0	0	0	1	1	0	1	1	1
0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0
0	1	0	0	1	0	0	1	0	0	1
1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	0
0	0	0	1	0	0	1	1	0	0	0
0	1	0	1	0	0	1	0	0	1	0
1	1	0	1	0	0	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0
0	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1
1	1	0	1	1	0	1	1	0	0	0
0	0	1	0	0	1	0	0	1	0	0
0	1	1	0	0	1	0	1	1	0	1
1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	1	0	1	1	1	0
0	1	1	0	1	1	0	0	1	0	1
1	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	1	1	0	0	0	0
0	1	1	1	0	1	1	0	0	0	0
1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1

Таблица 8. Преобразование FL

	$\mathbf{q_1}$	$\mathbf{q_2}$	$\mathbf{q_3}$	L_1	$\mathbf{L_2}$	L_3	$\mathbf{L_4}$	L_5	L_6
0	0	0	0	0	0	1	1	1	1
1	0	0	1	0	0	1	0	0	1
2	0	1	0	0	0	0	1	0	1
3	0	1	1	0	0	0	0	1	1
4	1	0	0	1	1	1	1	0	1
5	1	0	1	0	1	1	1	0	1
6	1	1	0	0	0	1	1	1	0

${f 2.5.1}$ Минимизация для Q_1 - Q_3

На Рис. 2-4 приведены карты Карно для Q_1, Q_2, Q_3 соответственно.

q1q2q3 ab	000	001	011	010	110	111	101	100
00	0	0	0	0	1	0	1	1
01	1	0	0	0	1	0	1	1
11	1	0	0	0	0	0	0	0
10	х	х	х	х	х	х	х	Х

Рис. 2. Карта Карно для Q_1

q1q2q3 ab	000	001	011	010	110	111	101	100
00	0	1	0	1	1	0	0	0
01	0	0	1	1	1	0	0	0
11	1	0	1	1	0	0	0	0
10	Х	Х	X	Х	X	X	X	X

Рис. 3. Карта Карно для Q_2

q1q2q3 ab	000	001	011	010	110	111	101	100
00	1	0	0	1	0	0	1	0
01	0	1	1	0	0	0	0	1
11	0	1	1	0	0	0	0	0
10	Х	х	х	х	х	х	х	X

Рис. 4. Карта Карно для Q_3

$$Q_1 = \neg x_1 q_1 \neg q_2 + \neg x_1 q_1 \neg q_3 + x_2 \neg q_1 \neg q_2 \neg q_3$$

$$Q_2 = x_1 \neg q_1 \neg q_3 + x_2 \neg q_1 q_2 + \neg x_1 q_2 \neg q_3 + \neg x_2 \neg q_1 \neg q_2 q_3$$

$$Q_3 = x_2 \neg q_1 q_3 + \neg x_2 \neg q_1 \neg q_3 + \neg x_2 q_1 \neg q_2 q_3 + \neg x_1 x_2 q_1 \neg q_2 \neg q_3$$

${f 2.5.2}$ Минимизация для L_1 - L_6

На Рис. 5-10 приведены карты Карно для $L_1, L_2, L_3, L_4, L_5, L_6$ соответственно.



Рис. 5. Карта Карно для L_1

q2 q3 q1	00	01	11	10
0	0	0	0	0
1	1	1	X	0

Рис. 6. Карта Карно для L_2

q2 q3 q1	00	01	11	10
0	1	1	0	0
1	1	1	Х	1

Рис. 7. Карта Карно для L_3

q2 q3 q1	00	01	11	10
0	1	0	0	1
1	1	1	Х	1

Рис. 8. Карта Карно для ${\cal L}_4$

q2 q3 q1	00	01	11	10
0	1	0	1	0
1	0	0	X	1

Рис. 9. Карта Карно для ${\cal L}_5$

q2 q3 q1	00	01	11	10
0	1	1	1	1
1	1	1	X	0

Рис. 10. Карта Карно для L_6

$$L_{1} = q_{1} \neg q_{2} \neg q_{3}$$

$$L_{2} = q_{1} \neg q_{2}$$

$$L_{3} = q_{1} + \neg q_{2}$$

$$L_{4} = q_{1} + \neg q_{3}$$

$$L_{5} = q_{1}q_{2} + q_{2}q_{3} + \neg q_{1} \neg q_{2} \neg q_{3}$$

$$L_{6} = \neg q_{1} + \neg q_{2}$$

3 Общая структурная схема

Общая структурная схема представлена на Рис. 2.

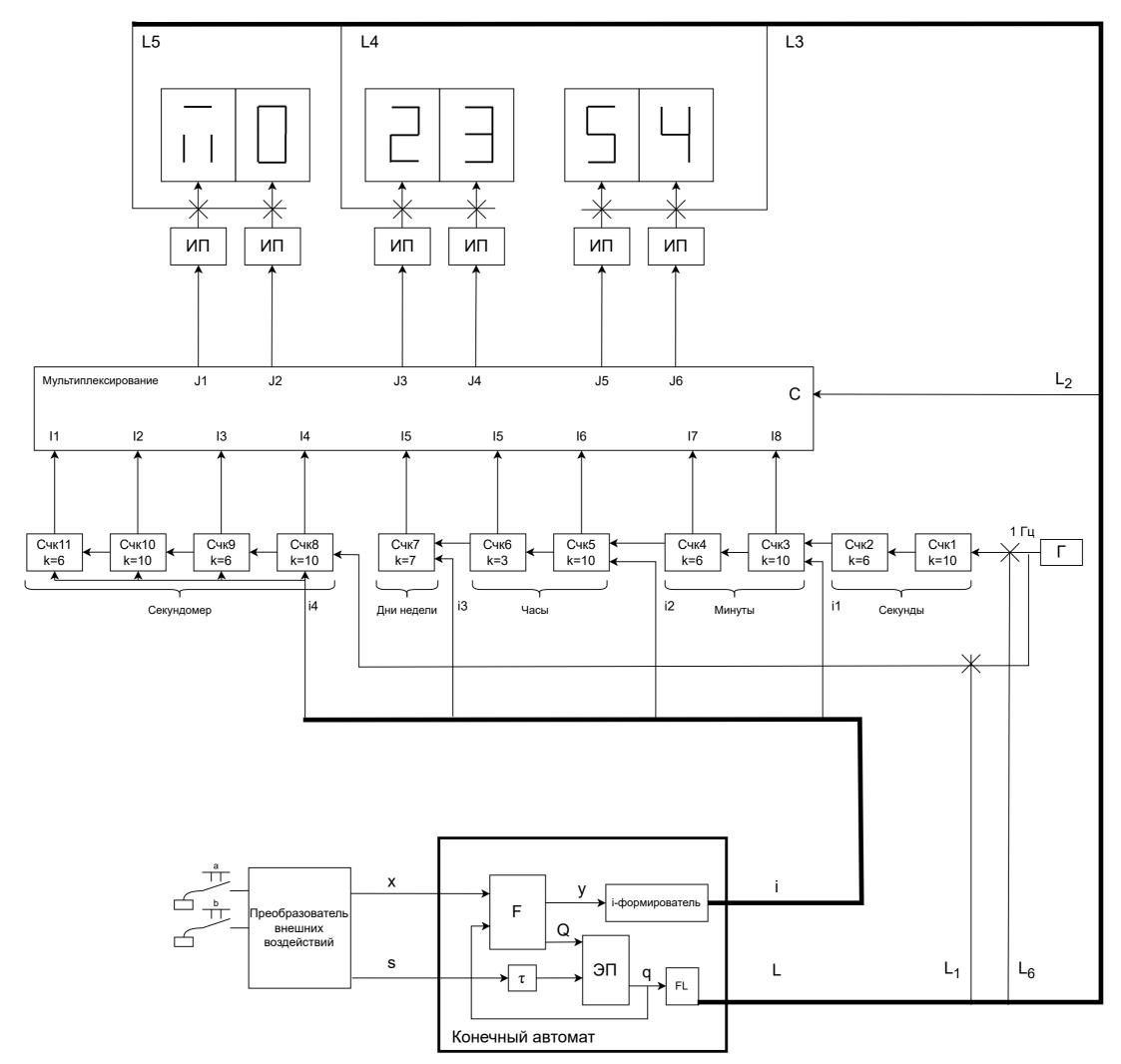


Рис. 2. Общая структурная схема

Заключение

Список источников

[1] Теория алгоритмов [Электронный ресурс] URL: https://tema.spbstu.ru/algorithm/ (дата обращения 10.12.2024).