

## 第6章 数字系统

[6.1 数字系统的基本概念](#)

[6.2 数据通路](#)

[6.3 由顶向下的设计方法](#)

[6.4 小型控制器的设计](#)

[6.5 数字系统设计实例](#)



[返回目录](#)

# 6.1 数字系统的基本概念

6.1.1 一个数字系统实例

6.1.2 数字系统的基本模型

6.1.3 数字系统与逻辑功能部件的区别

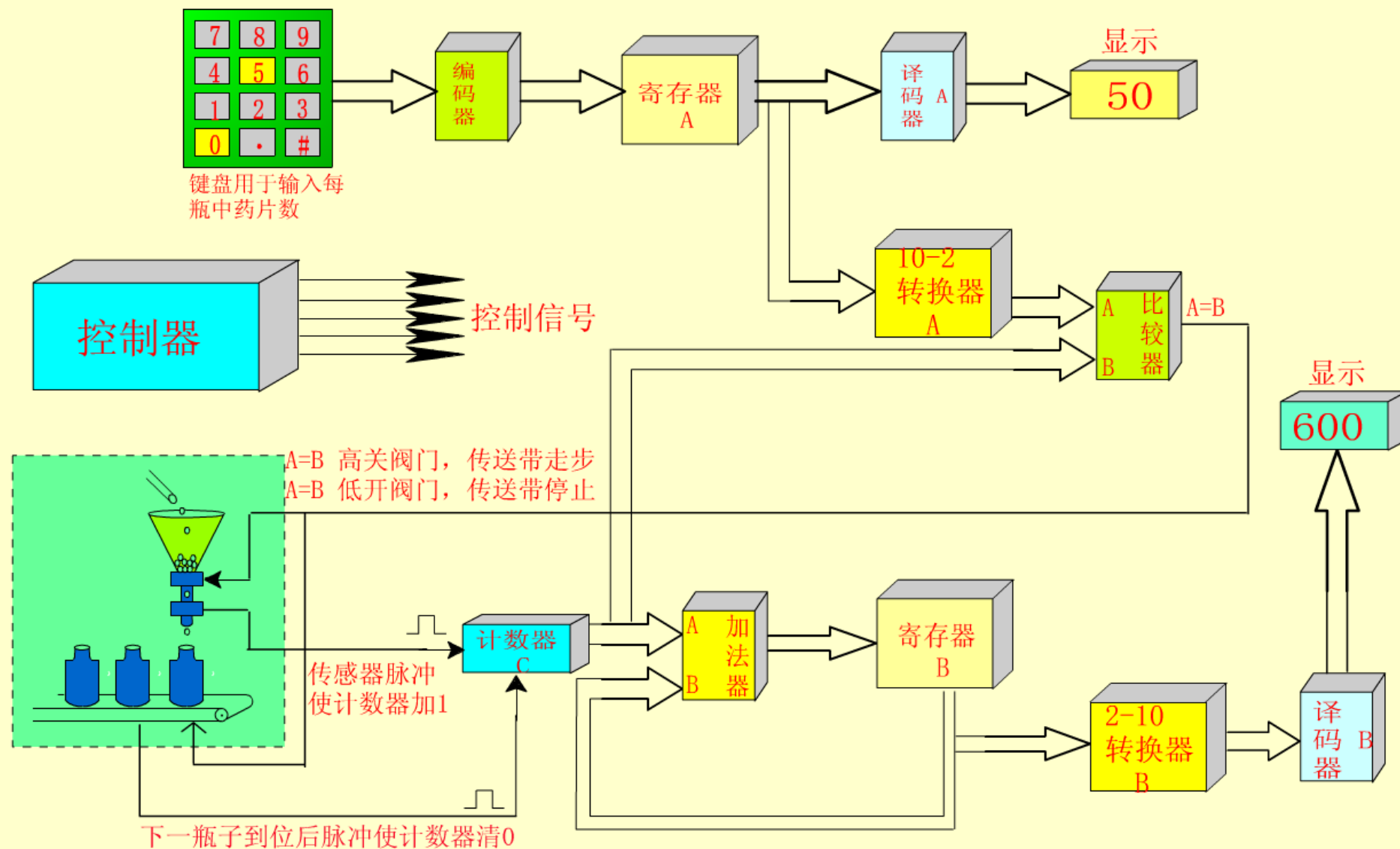
# 6.1.1 一个数字系统实例

上页

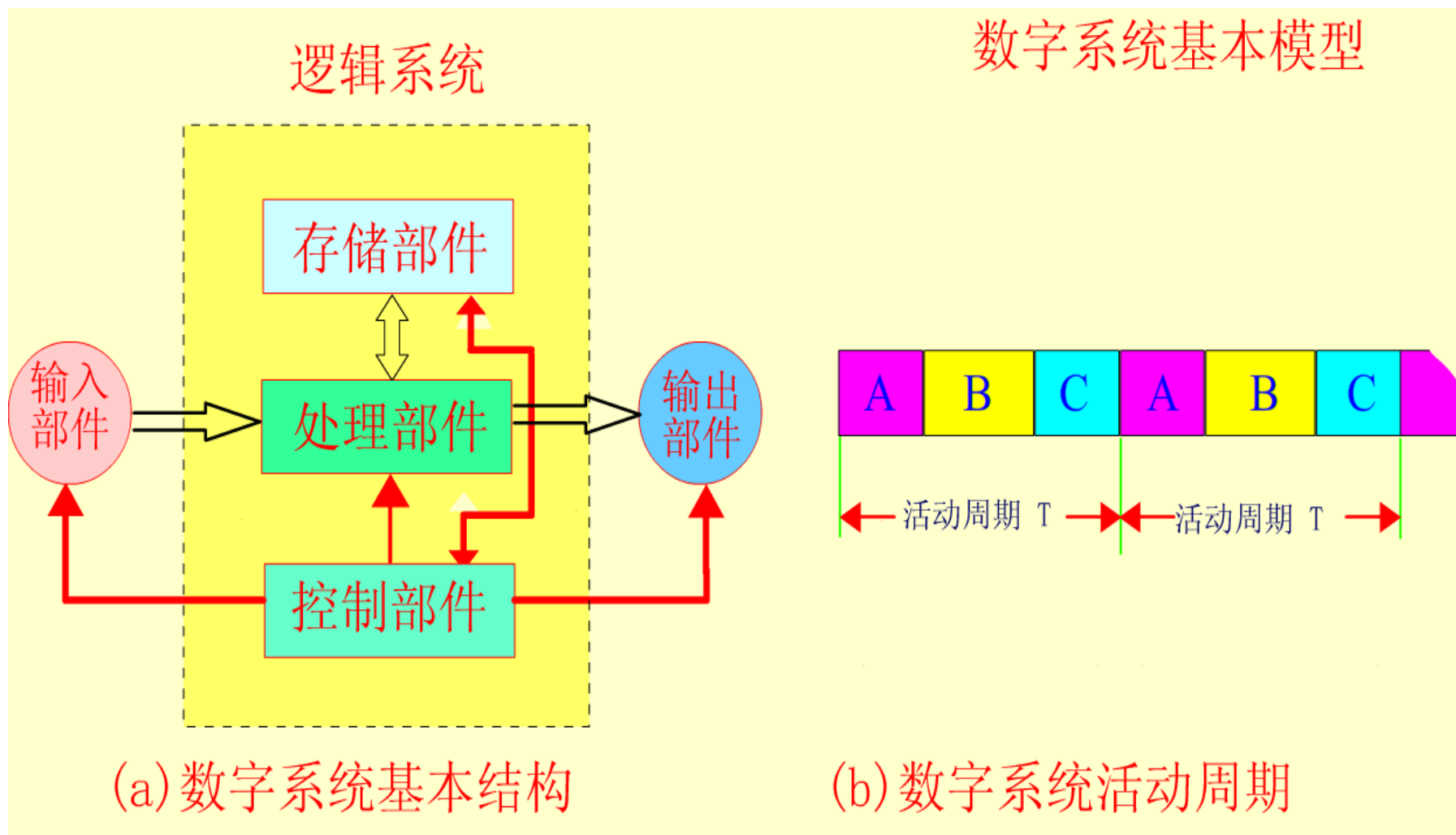
下页

返回

## 药片装瓶计数显示数字系统基本框图



## 6.1.2 数字系统的基本模型



## 6.1.3 数字系统与逻辑功能部件的区别

### 1. 有没有控制部件是二者的重要区别

**数字系统**通常由若干个逻辑功能部件组成，并由一个**控制器**统一指挥。

**子系统**一般就是一个逻辑功能部件，诸如加法器、乘法器、译码器、寄存器堆、存储器等，它们都是典型的逻辑功能部件，可称为**逻辑子系统**。逻辑功能部件一般不带有**控制器**。

### 2. 二者的设计方法不同

**数字系统**级的设计和**逻辑部件**级的设计是沿不同途径进行的。

**逻辑部件**的设计采用**自下而上的设计方法**：

其设计是先按任务要求建立真值表或状态表，给出逻辑功能描述，然后进行逻辑化简或状态化简，最后一举完成逻辑电路的设计。

**数字系统**的设计方法，是一个**自上而下的设计方法**，又称为**由顶向下**的设计过程。

## 6.2 数据通路

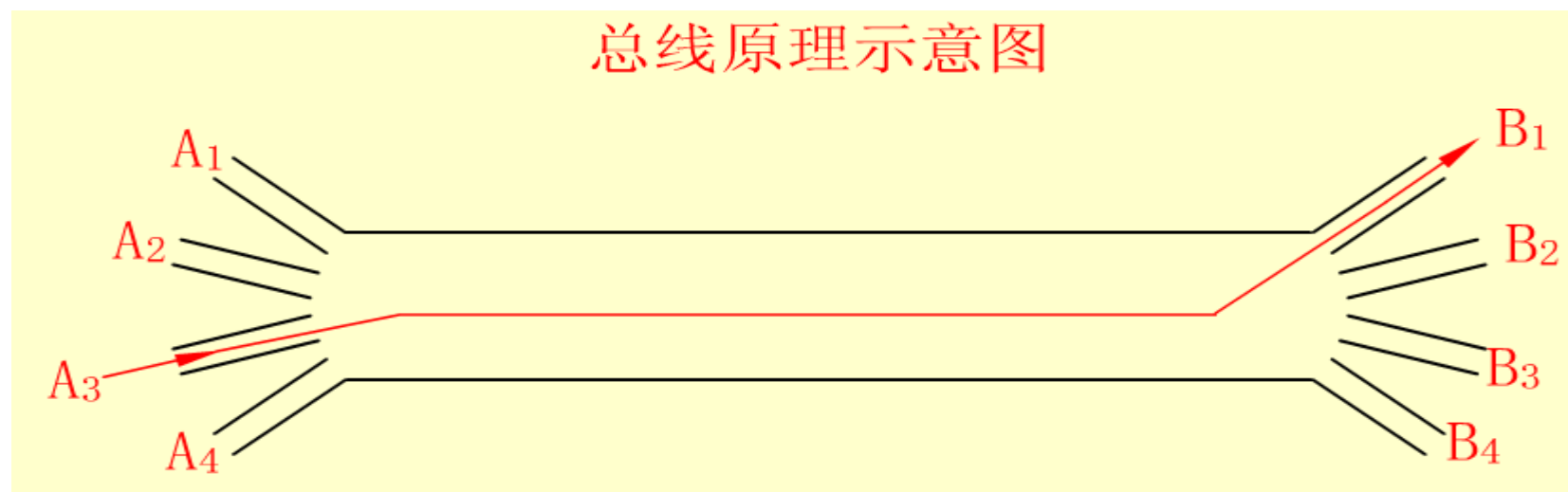
### 6.2.1 总线结构

### 6.2.2 数据通路实例

## 6.2.1 总线结构

### 1. 总线的概念

**总线**: 多个信息源分时传送数据流到多个目的地的传输通路。



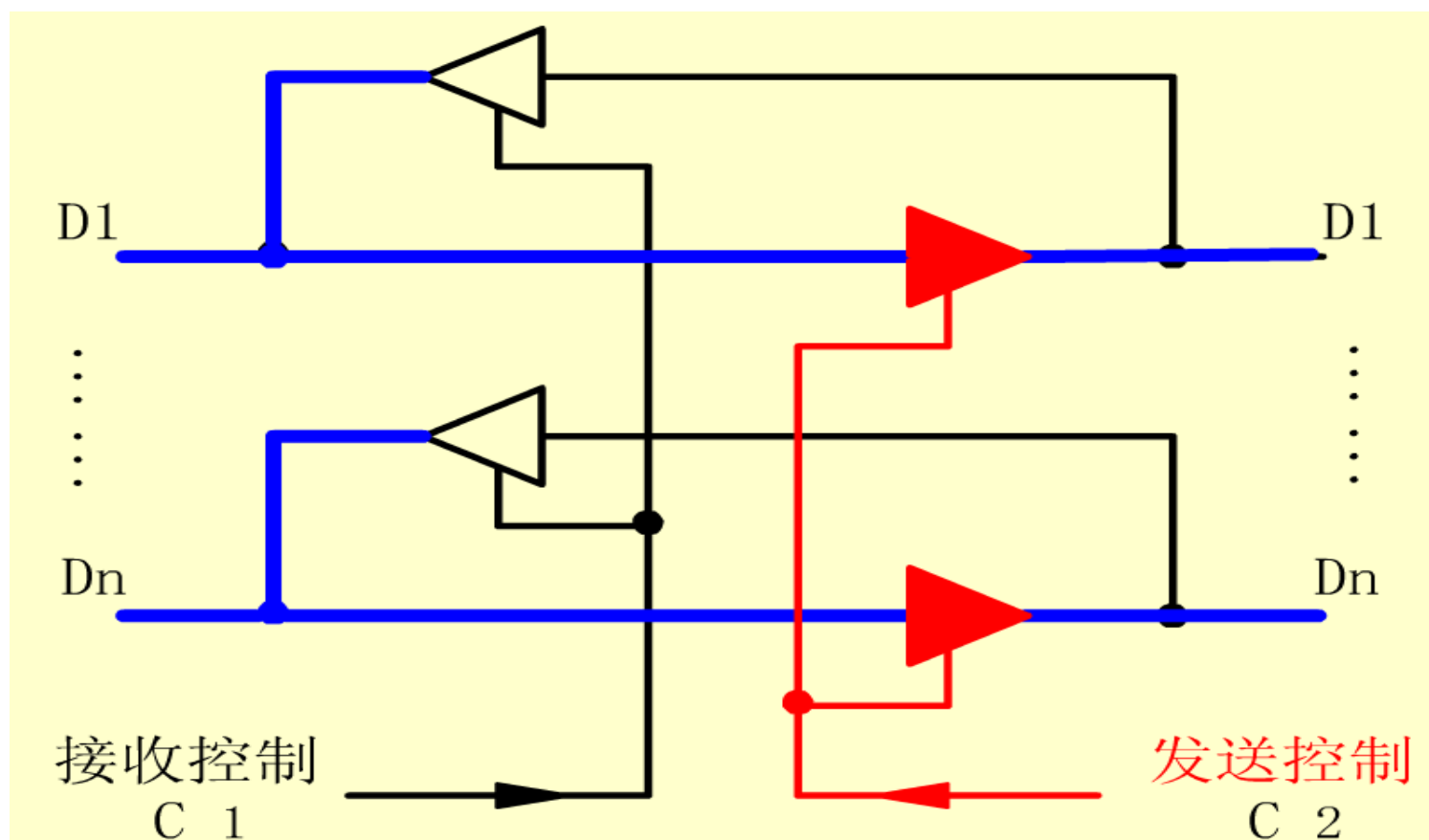
数字系统中多采用双向总线。

**双向总线**: 信息的源端和目的端是相对的, 即可以实现信息的双向传送。

## 2. 总线的逻辑结构

总线结构的逻辑实现可以采用：

多路选择器方式（单向总线）、三态门方式（双向总线）。



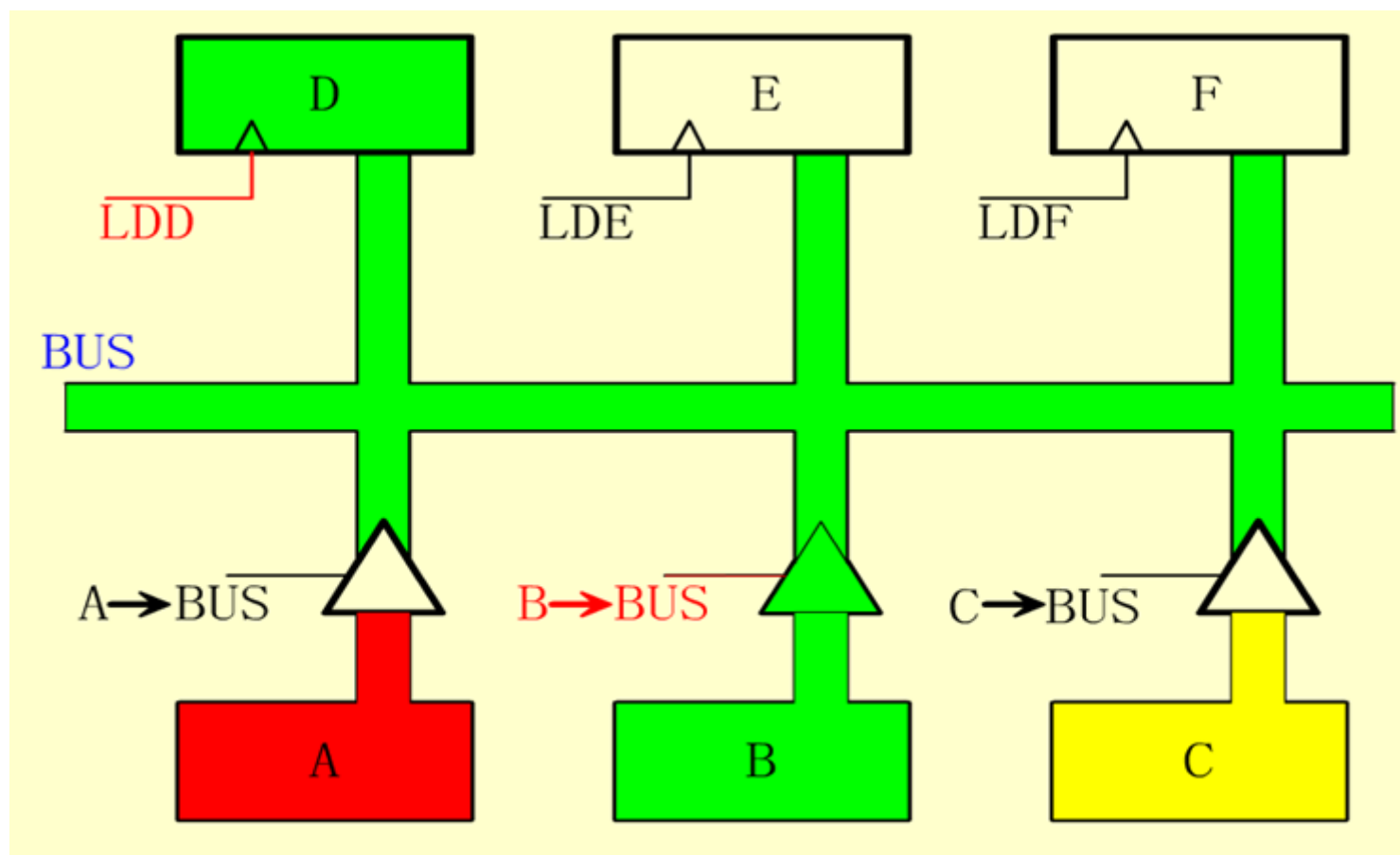
双向数据总线



## 2. 总线的逻辑结构

总线结构的逻辑实现可以采用：

多路选择器方式（单向总线）、三态门方式（双向总线）。

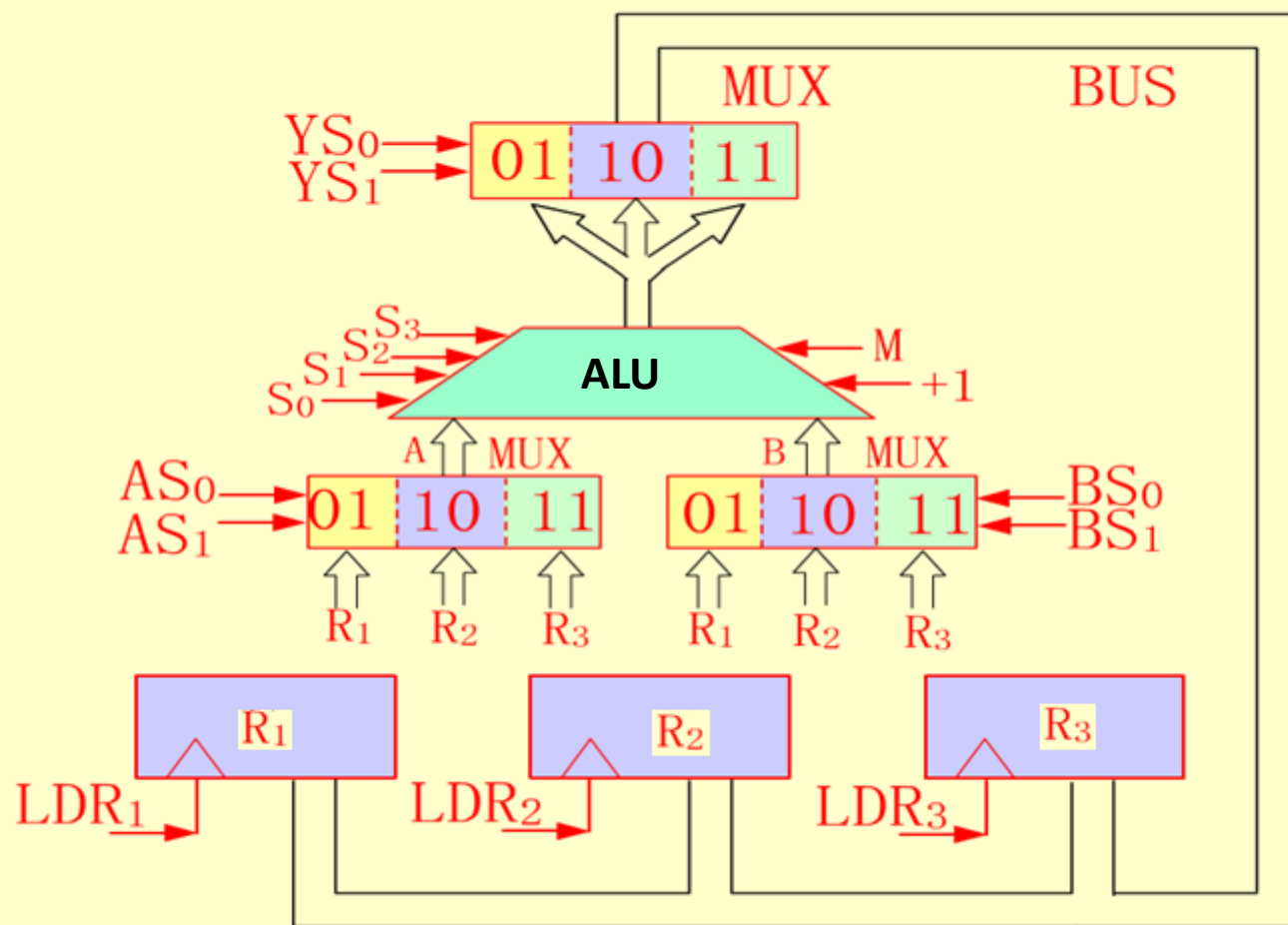


三态门构成的数据总线

## 6.2.2 数据通路实例

数字系统中，各个子系统通过数据总线联结形成的数据传送路径称为**数据通路**。

多路选择器构成的数据总线



## 6.3 由顶向下的设计方法

### 6.3.1 数字系统的设计任务

### 6.3.2 算法状态机和算法流程图

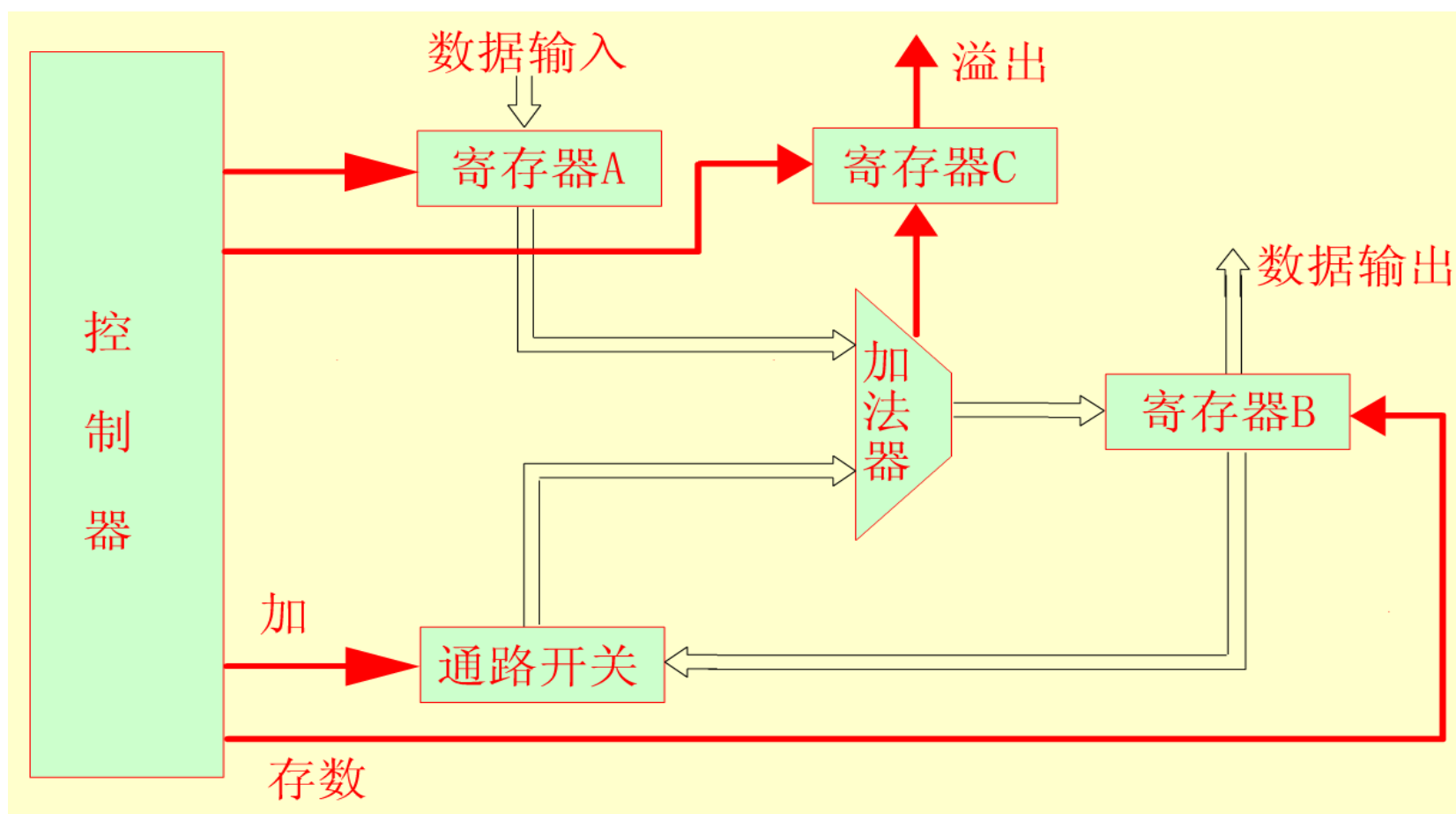
## 6.3.1 数字系统的设计任务

数字系统的设计任务主要包括下列几部分：

- （1）对设计任务进行分析，根据课题任务，把所要设计的系统合理地划分成若干子系统，使其分别完成较小的任务。
- （2）设计系统控制器，以控制和协调各子系统的工作。
- （3）对各子系统功能部件进行逻辑设计。

## 6.3.1 数字系统的设计任务

设计一个简单的 8 位二进制无符号数并行加法运算器，使之能完成两数相加并存放累加和的要求。



控制算法可修改为下列四步：

- （ 1 ） 寄存器C清零，取被加数至寄存器A；
- （ 2 ） 将A中数据送寄存器B；
- （ 3 ） 取加数至寄存器A；
- （ 4 ） 将A与B中的数相加，结果存于B，进位信号送至寄存器C。

## 6.3.2 算法状态机和算法流程图

**控制算法：**控制器对被控对象的控制关系。

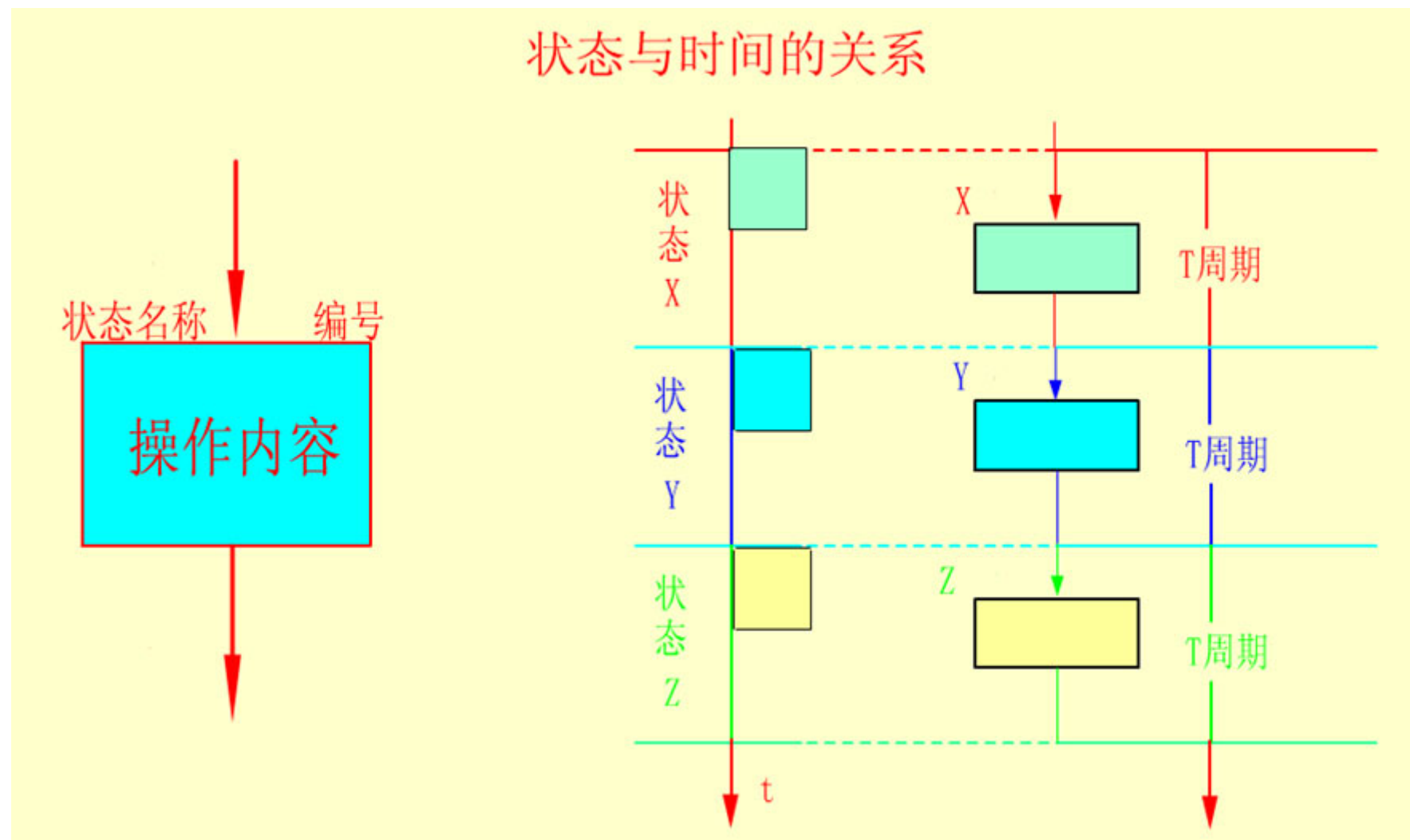
把控制算法分离出来就是明确这种控制关系。

**算法状态机**（简称ASM）本质上是一个有限状态机，主要用于同步系统。

ASM理论可以把非常复杂的控制器的控制过程用框图式的流程图——算法流程图表示出来，所以算法流程图又称为ASM流程图。

算法流程图由下列几种基本图形组成：

(1) 状态框。



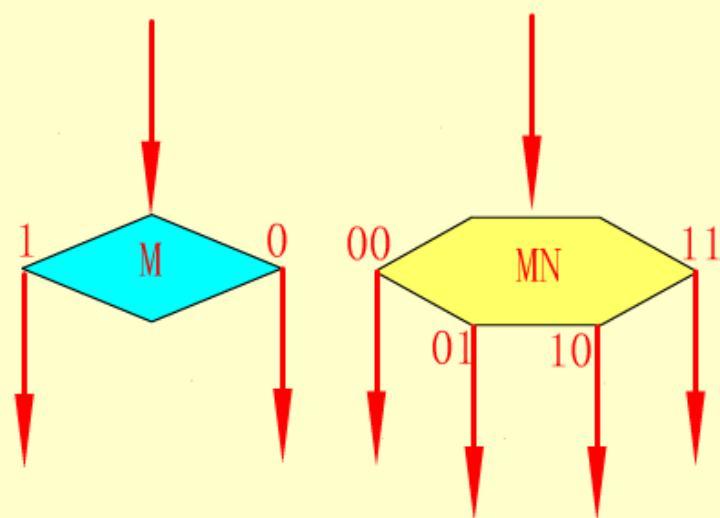


(2) 分支框。

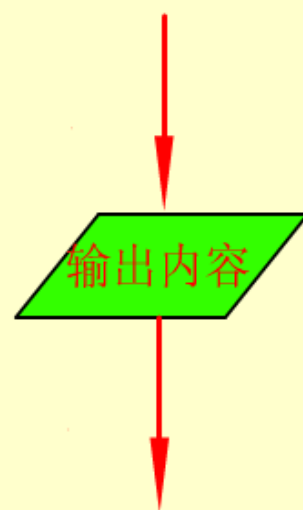
(3) 条件输出框。

(4) 状态单元。

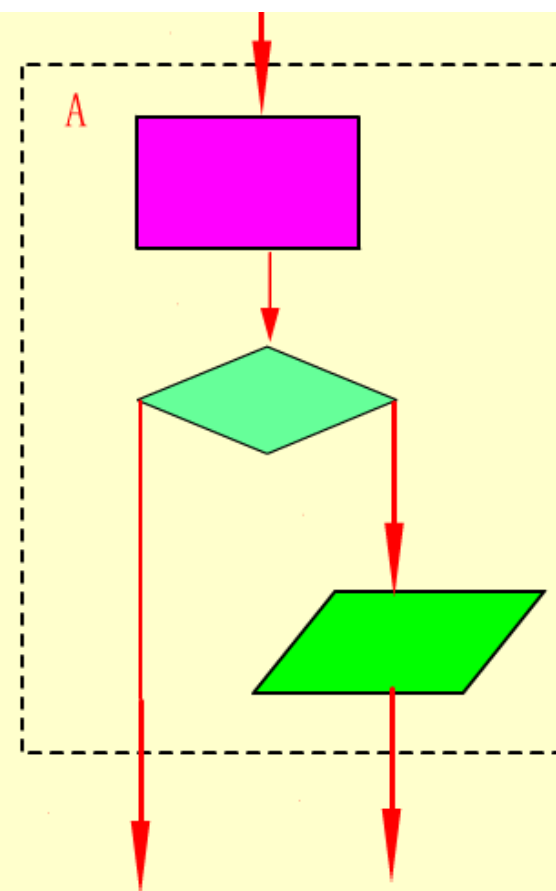
## 算法流程图的基本图形



(a) 分支框

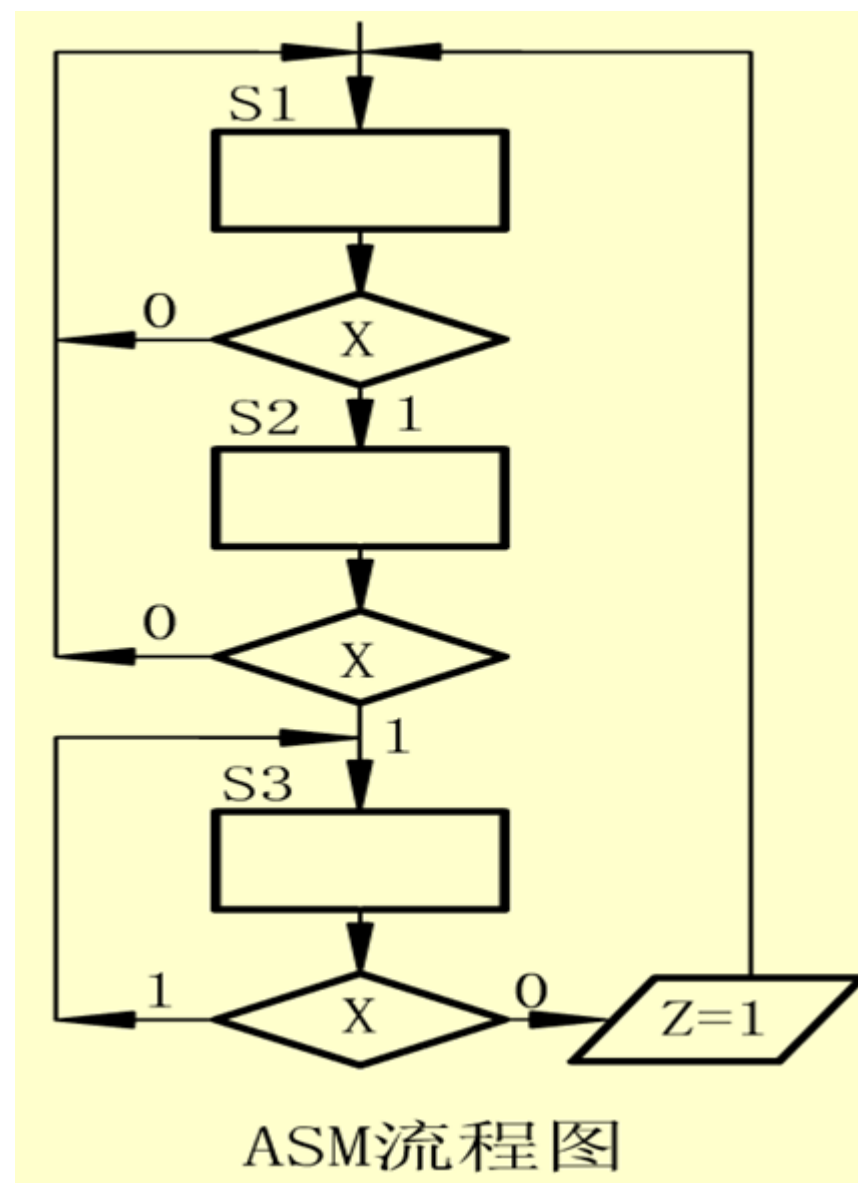
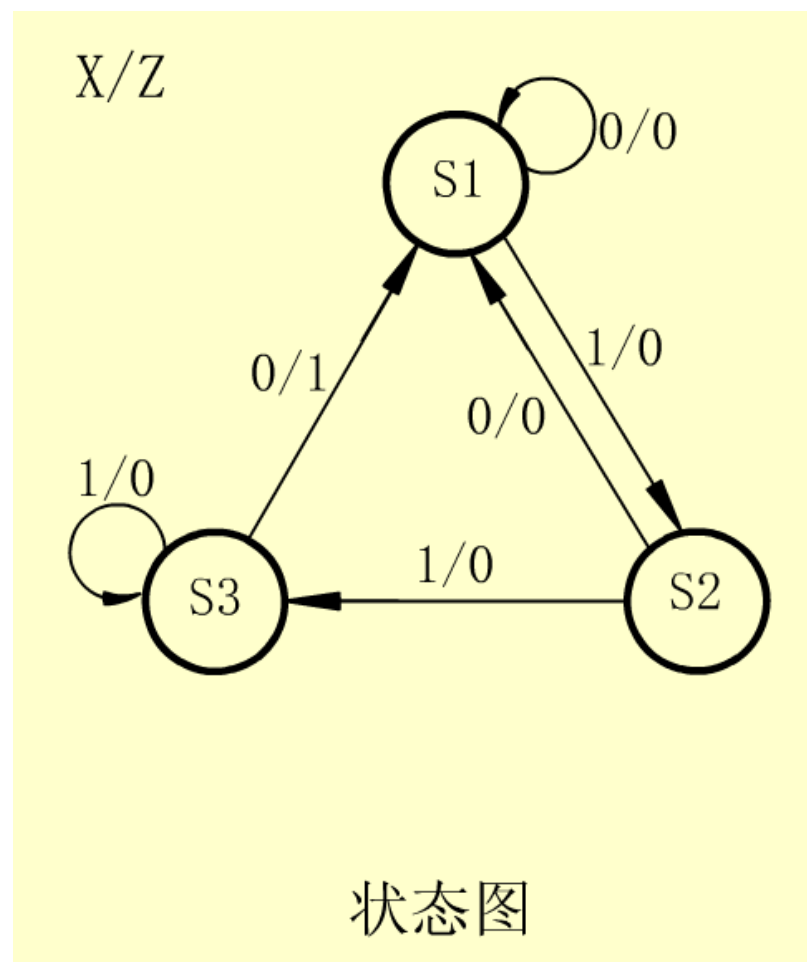


(b) 条件输出框

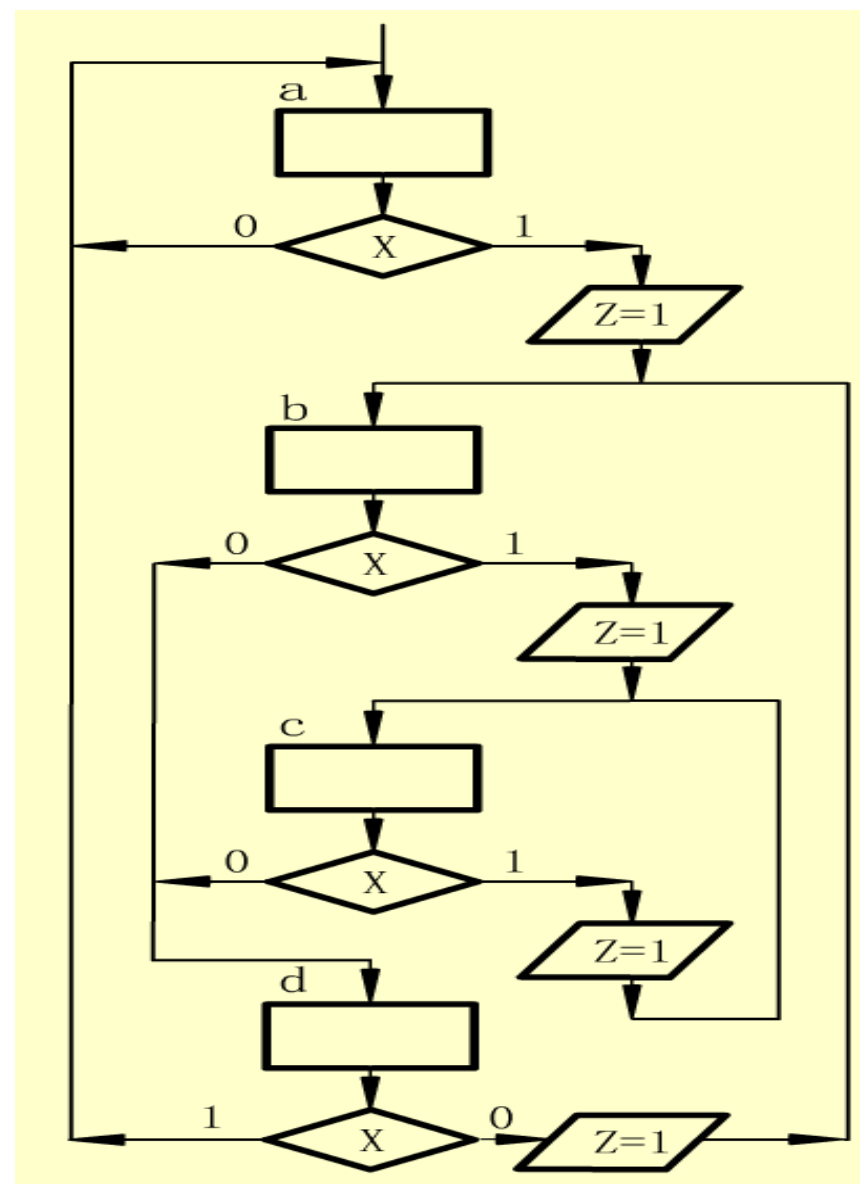
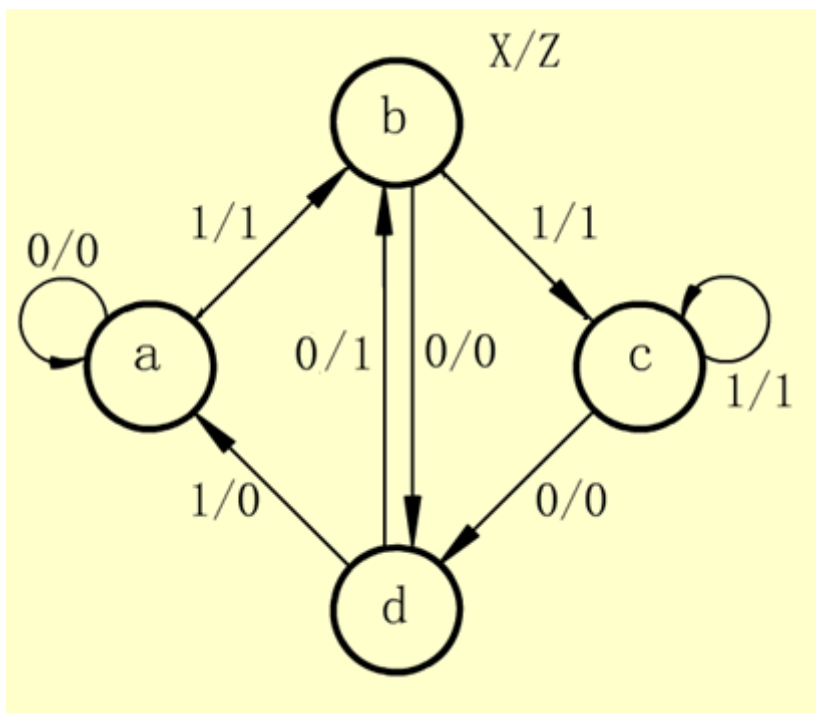


(c) 状态单元

【例】 将下图所示的米里机状态图转换成ASM流程图。



【例】将下图所示的四状态机转换成ASM流程图。



## 6.4 小型控制器的设计

6.4.1 控制器的基本概念

6.4.2 计数器型控制器

6.4.3 多路选择器型控制器

6.4.4 定序型控制器

## 6.4.1 控制器的基本概念

本质上看，控制器是一种时序逻辑电路。

控制器设计的主要特点：性能至上

不必过分追求状态最简，触发器的数量也不必一味追求最少。

控制器的类型：

小型控制器：其结构形式有计数器型、多路选择器型、定序型等多种，适用于小型数字系统。

微程序控制器：将控制程序固化，通用性强，设计简单，结构规整，适用于大型复杂数字系统。

## 6.4.2 计数器型控制器

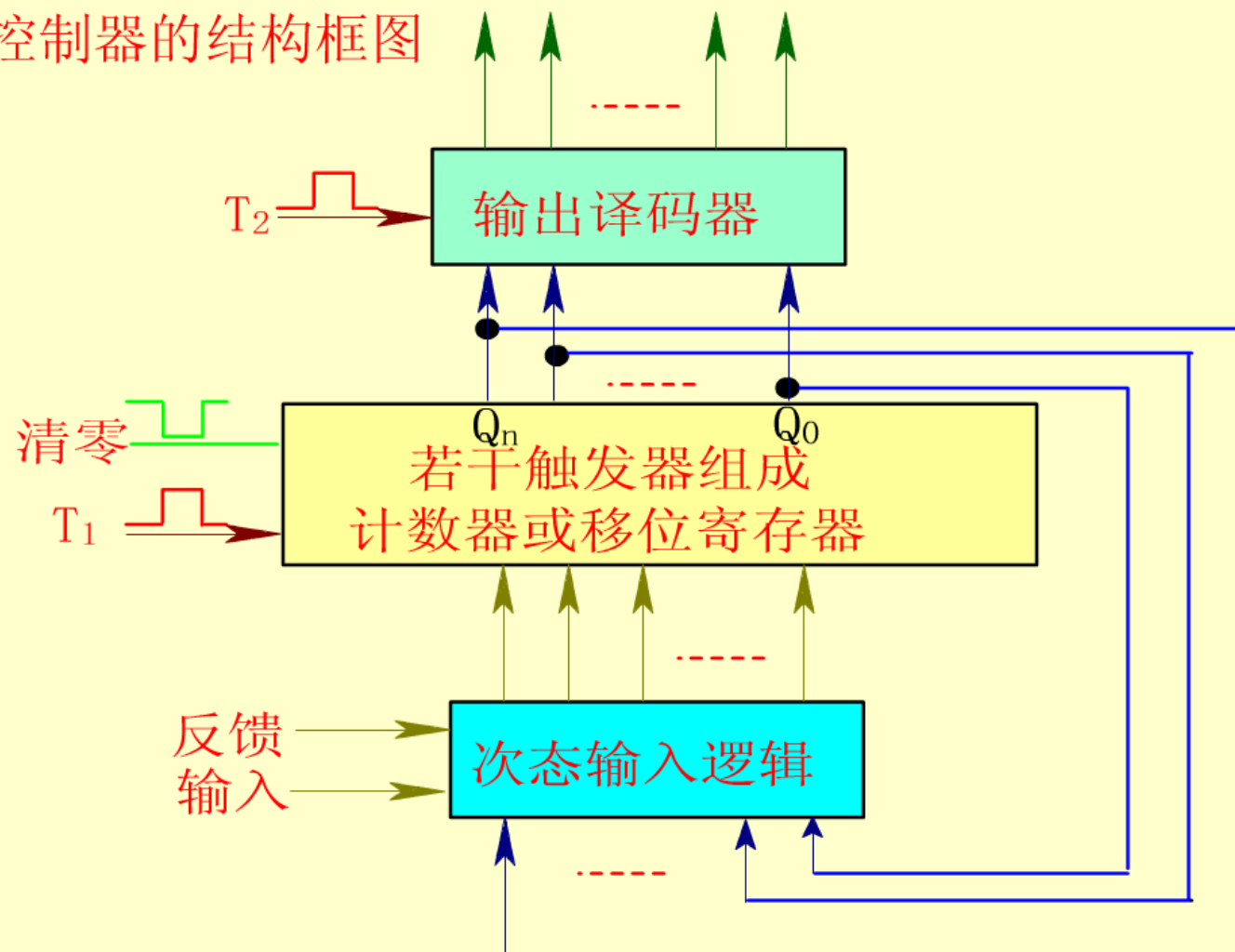
计数器本身有许多不同的状态，因而各种形式的计数器均可以改造为控制器。

当控制状态数较多时，为了节省触发器数目，宜采用编码方式组成状态。

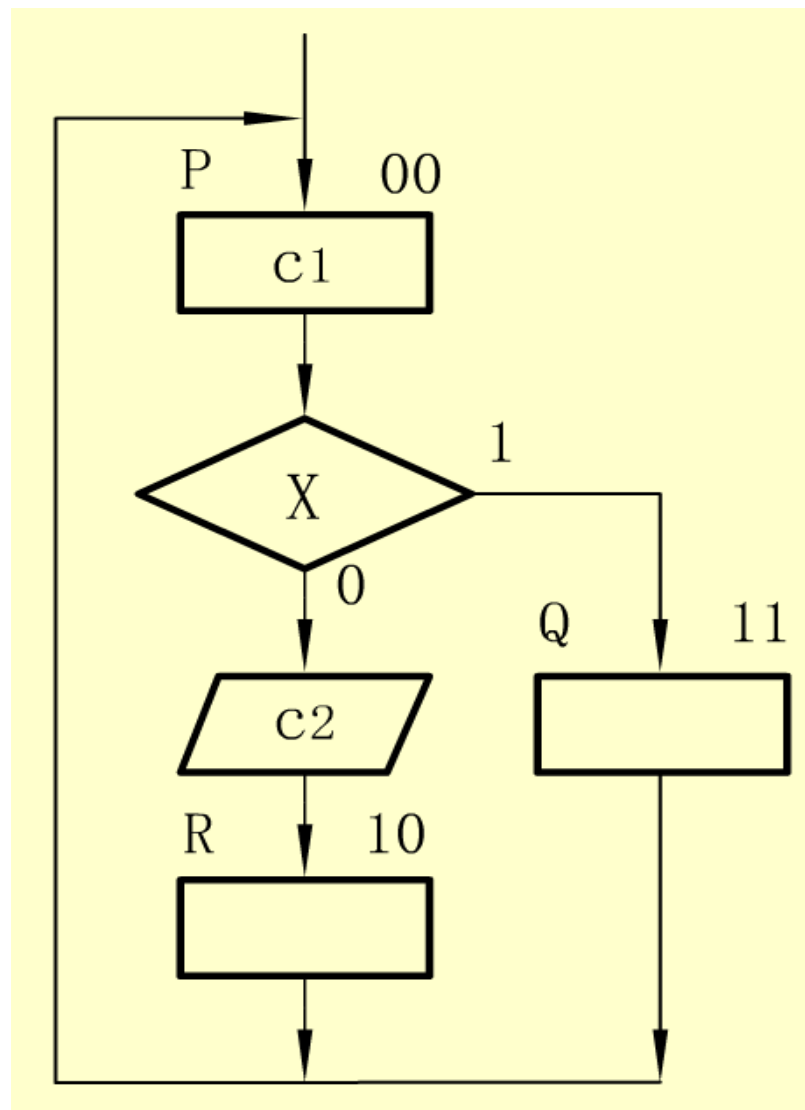
计数器型控制器的一般框图如图6.12所示。

## 6.4.2 计数器型控制器

小型控制器的结构框图



【例5】 图6.13 (a) 为某一控制器的算法流程图，请设计一个计数器型控制器。



PS (现态)			NS (次态)	
B	A	X	B(D)	A(D)
0	0	0	1	0
0	0	1	1	1
0	1	×	0	0
1	0	×	0	0
1	1	×	0	0



### (3) 写出触发器的次态激励函数表达式

根据状态转移表并利用 $NS = \sum PC \cdot C$ 公式，可得：

$$B(D) = \overline{B} \overline{A} \overline{X} + \overline{B} \overline{A} X = \overline{B} \overline{A}$$

$$A(D) = \overline{B} \overline{A} X$$

### (4) 写出控制信号表达式

从ASM流程图看到：控制命令 C1 发生在状态P；控制命令 C2也发生在状态P，但与输入X 有关。

$$C_1 = \text{状态P} = \overline{B} \overline{A}$$

$$C_2 = \text{状态P和}\overline{X}\text{的“与”} = \overline{B} \overline{A} \overline{X}$$

由于未指明  $C_1$ 、 $C_2$ 两个控制命令的用途，因此它们是电位控制信号。

# (5) 画出控制器的具体电路图

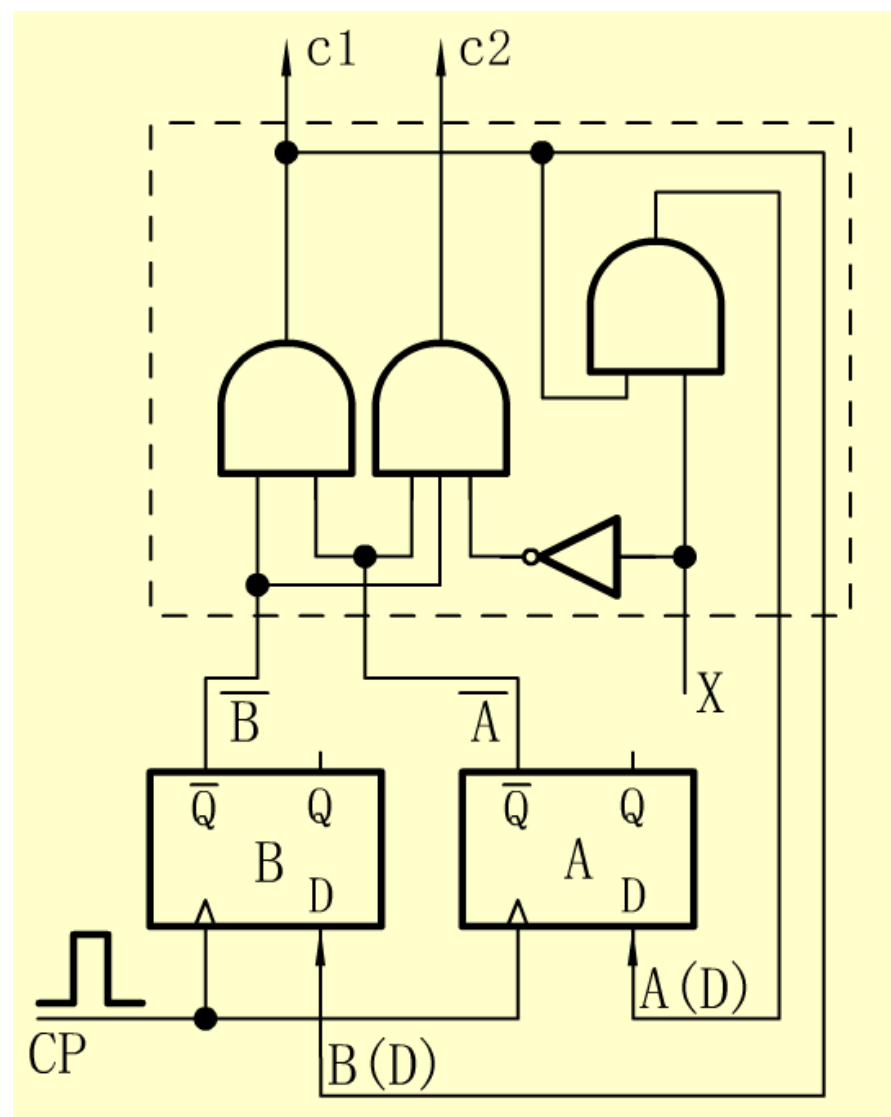
将次态激励函数表达式和控制命令 $C_1$ 、 $C_2$ 表达式用于与门、非门实现

$$B(D) = \overline{B} \overline{A}$$

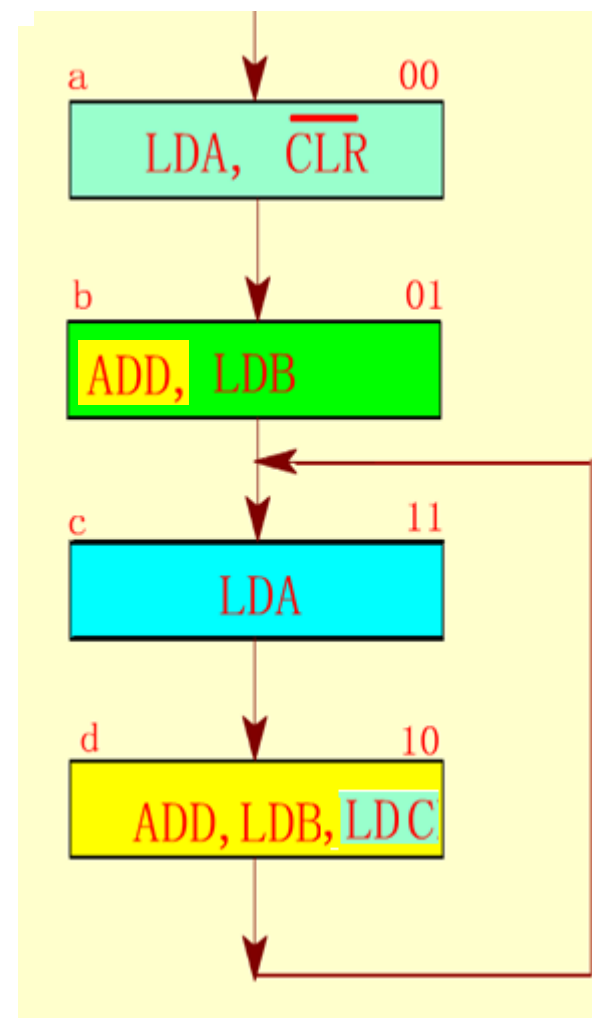
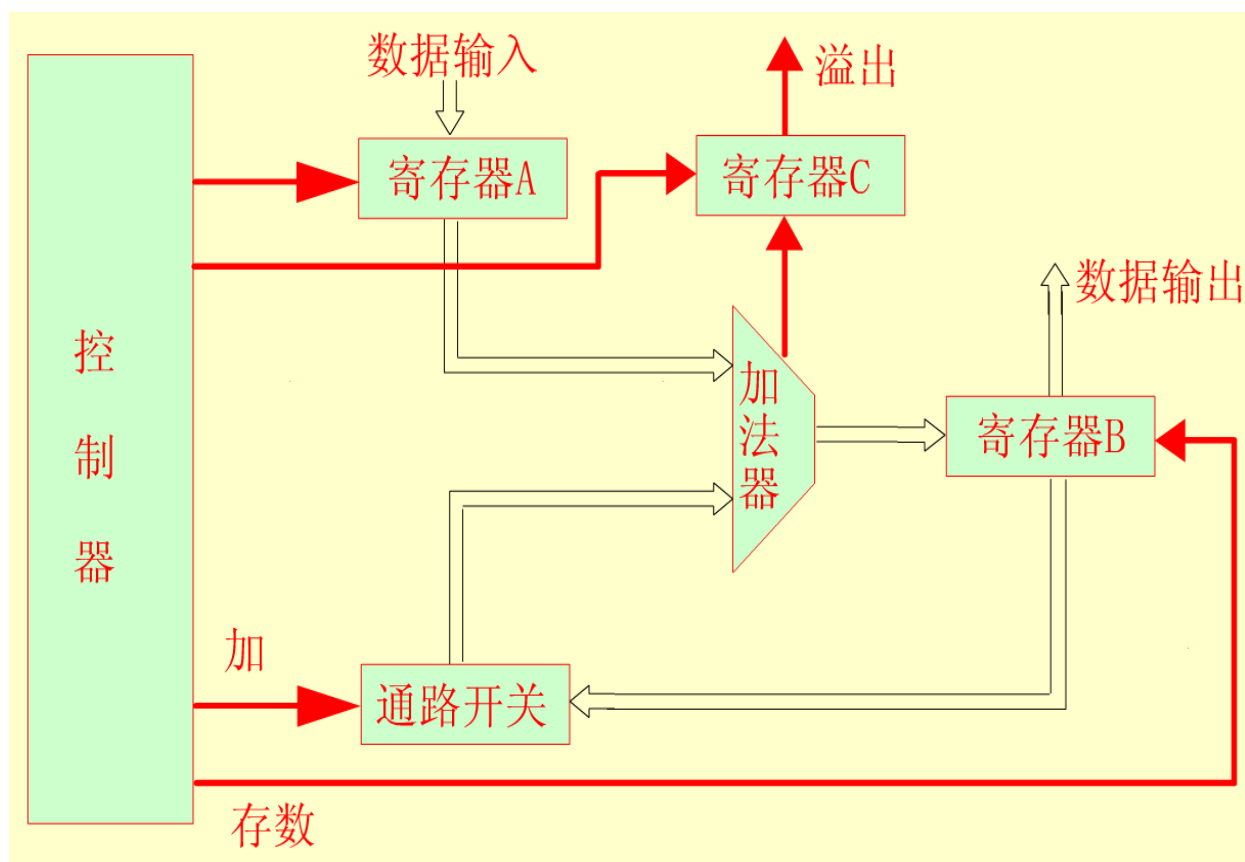
$$A(D) = \overline{B} \overline{A} X$$

$$C_1 = \overline{B} \overline{A}$$

$$C_2 = \overline{B} \overline{A} \overline{X}$$

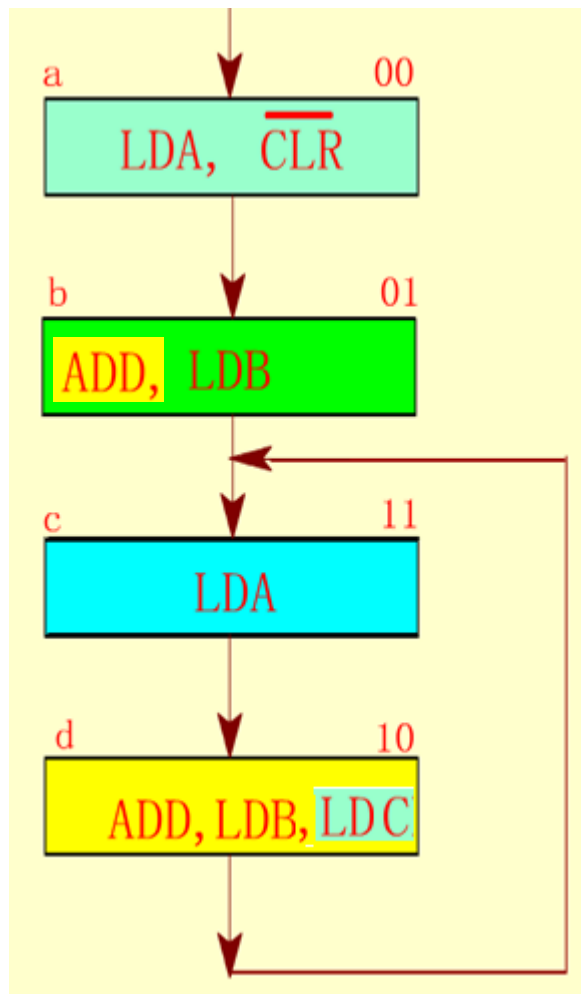


【例6】 请设计图6.7中所示加法累加运算器的控制器，要求采用计数器型控制器。



### (3) 列出状态转移表

假设采用D 触发器，根据ASM流程图，得到状态转移表如下：



PS(现态)			NS(次态)		
B	A	状态名	状态名	B(D)	A(D)
0	0	a	b	0	1
0	1	b	c	1	1
1	1	c	d	1	0
1	0	d	c	1	1

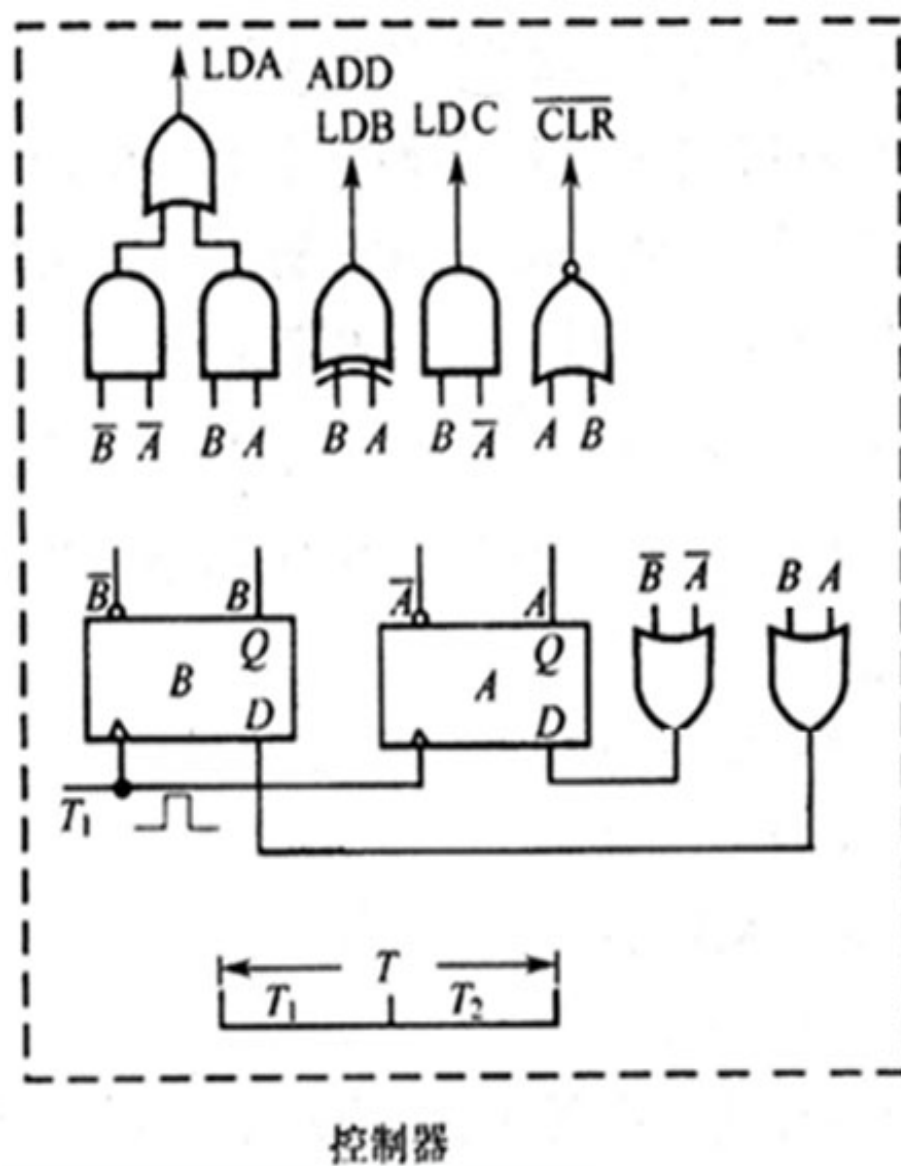
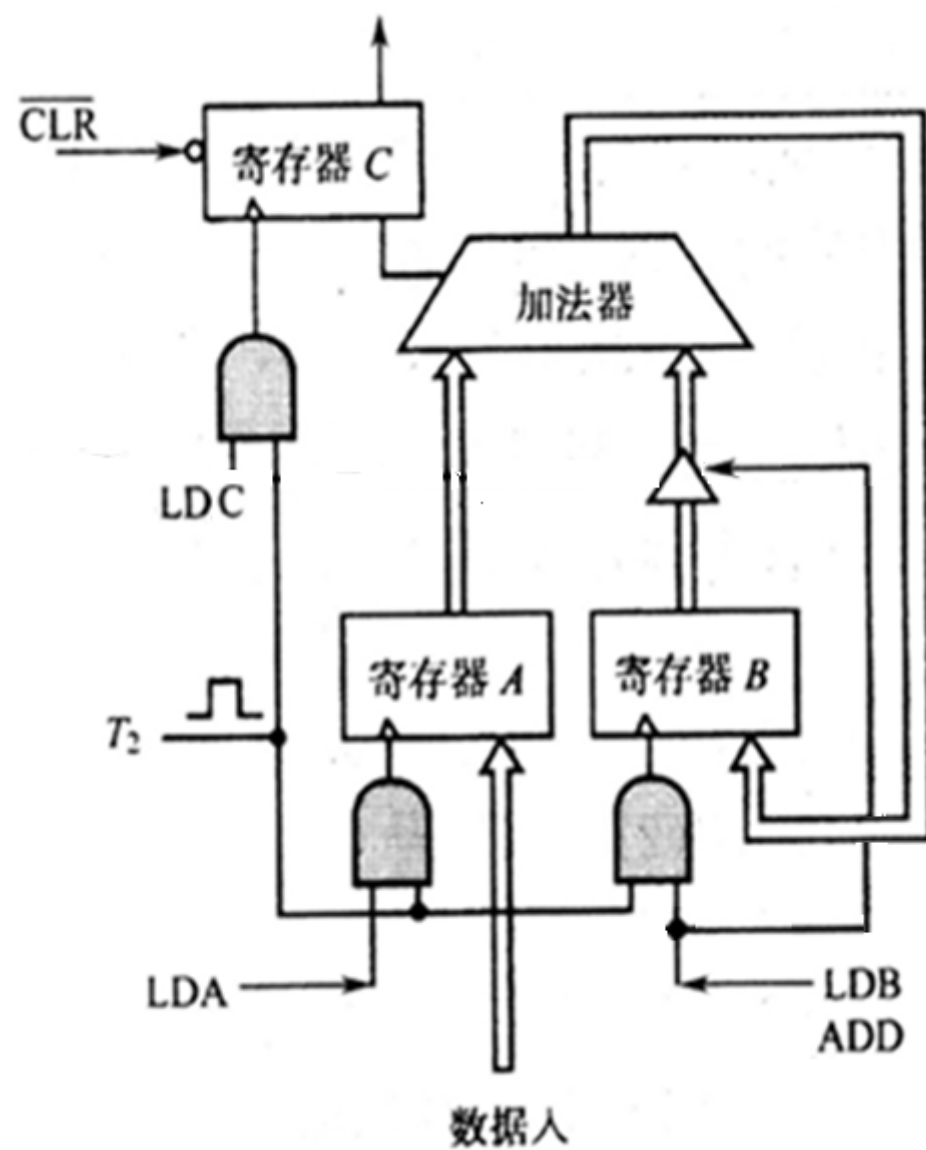
### (4) 写出次态激励函数表达式

利用  $NS = \sum PS \cdot C$  公式可得：

$$B(D) = \bar{B}A + BA + B\bar{A} = B + A$$

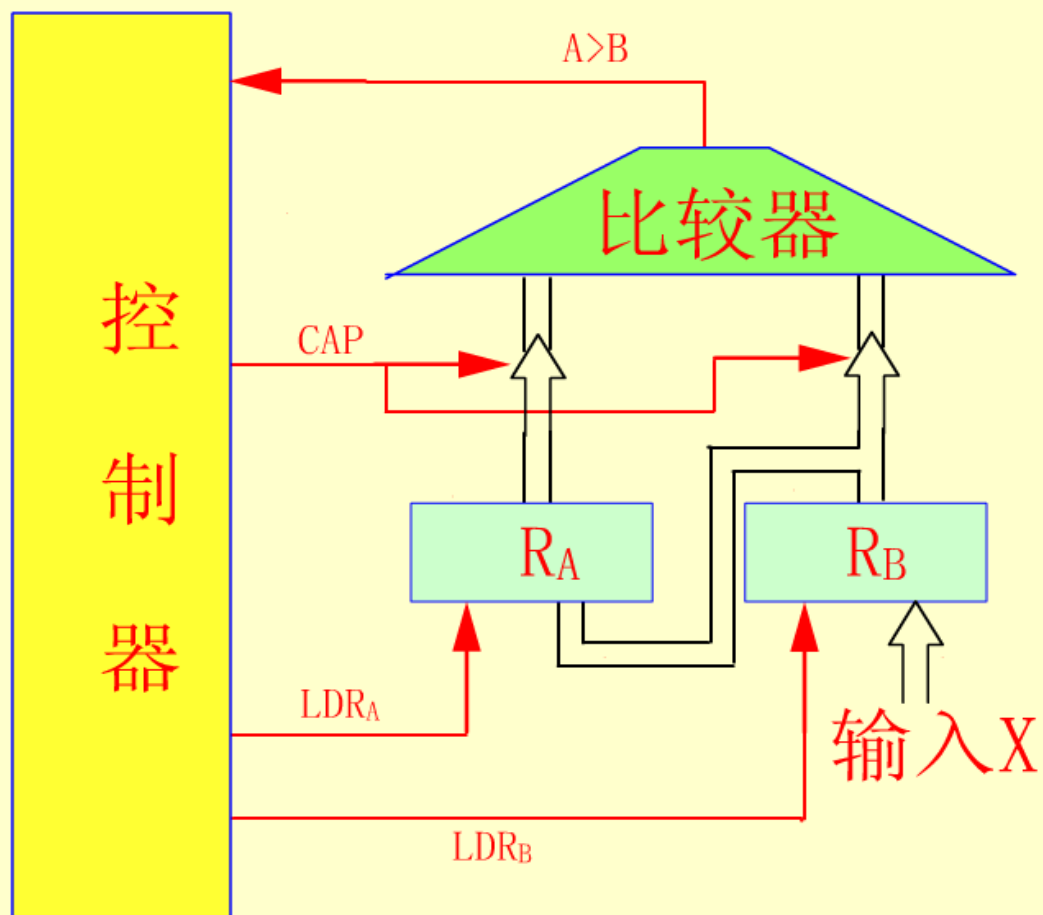
$$A(D) = \bar{B}\bar{A} + \bar{B}A + B\bar{A} = \bar{B} + \bar{A}$$



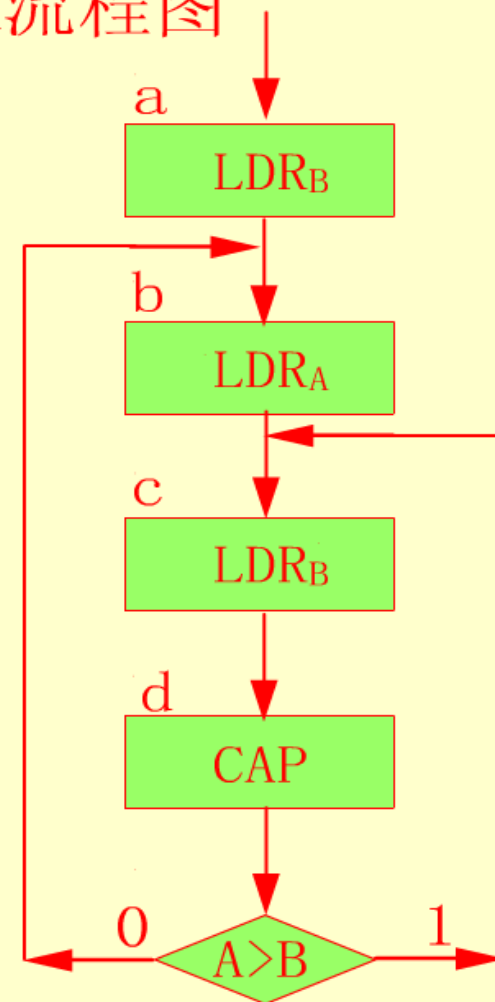


# 设计下列数字比较系统的计数器型控制器

## 数字比较系统框图及ASM流程图



(a) 框图



(b) ASM流程图

## 6.4.3 多路选择器型控制器

### 特点:

采用MUX作为控制器状态触发器的次态激励函数的生成电路, 不仅能使控制器的设计过程标准化, 而且能使整个控制器电路清晰明确。

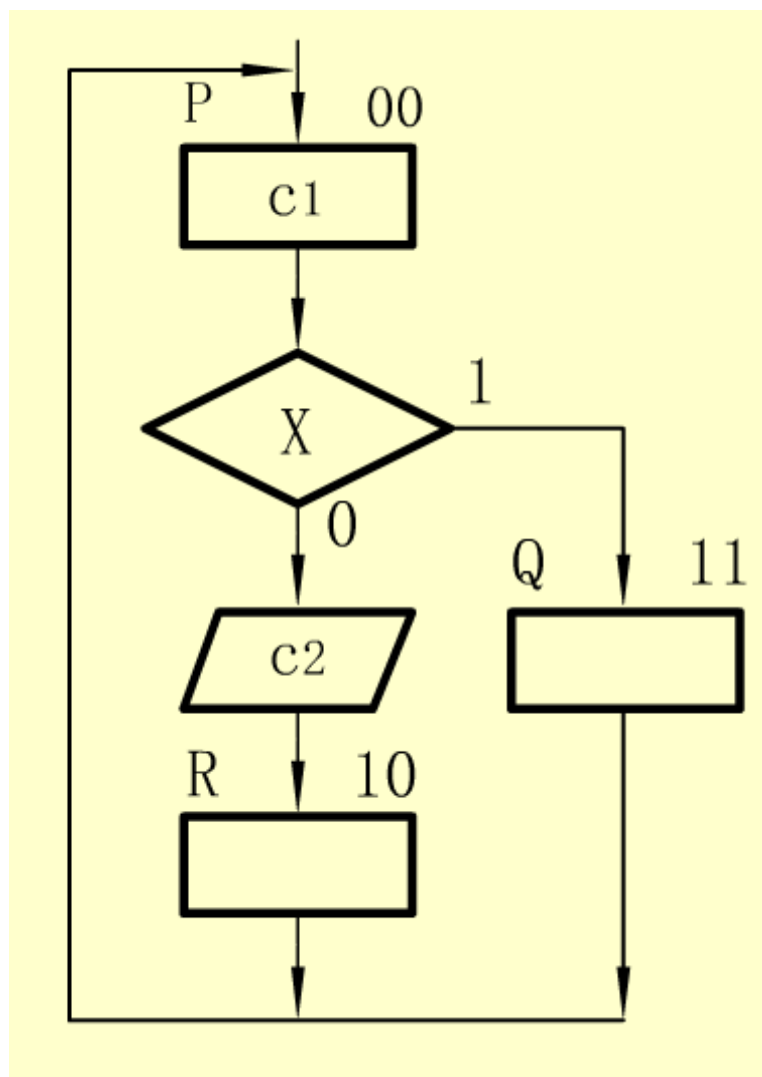
### 方法:

所有MUX输出端的组合就是控制器次态(NS)的编码。而MUX的输入端则是对应所有现态(PS)的状态转移条件。



【例 7】设计一个多路选择器MUX型控制器，实现图6.13 (a)的控制算法。

解：(1) 由ASM流程图，作出状态转移数据表

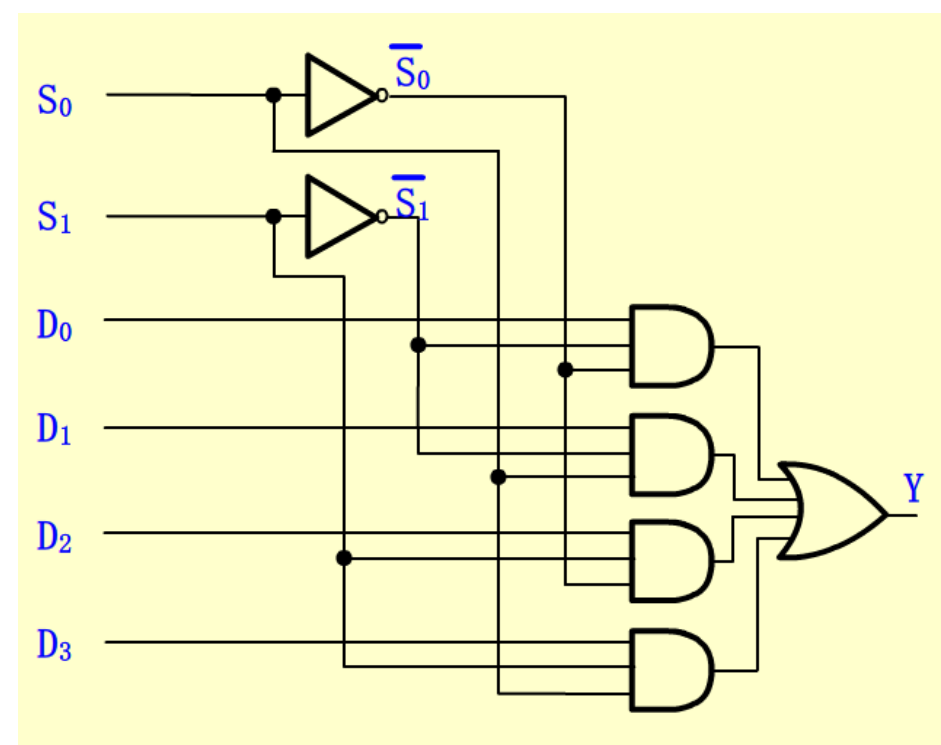


PS (现态)			NS (次态)	
B	A	X	B(D)	A(D)
0	0	0	1	0
0	0	1	1	1
0	1	×	0	0
1	0	×	0	0
1	1	×	0	0

## (2) 选择触发器和MUX

设电路选用两个D触发器FA和FB，对应的四选一MUX命名为MUXA和MUXB。MUXA的输出连接FA的D端，MUXB的输出连接FB的D端。触发器的输出QA、QB作为MUX的地址控制端。

PS (现态)			NS (次态)	
B	A	X	B(D)	A(D)
0	0	0	1	0
0	0	1	1	1
0	1	×	0	0
1	0	×	0	0
1	1	×	0	0



### (3) 写出MUXA和MUXB的输出端表达式:

根据状态转移表, 将次态变量中真值为1的各项按转换条件写出, 而真值为0的各项则输入值为0。

现 态		次 态		转换条件
编码	状态名	状态名	B A	
0 (00)	P	R	1 0	$\bar{X}$
		Q	1 1	$X$
2 (10)	R	P	0 0	0
3 (11)	Q	P	0 0	0
1 (01)	-	P	0 0	0

$$\text{MUXA (0)} = C_A = X$$

$$\text{MUXB (0)} = C_B = \bar{X} + X = 1$$

$$\text{MUXA (2)} = C_A = 0$$

$$\text{MUXB (2)} = C_B = 0$$

$$\text{MUXA (3)} = C_A = 0$$

$$\text{MUXB (3)} = C_B = 0$$

$$\text{MUXA (1)} = C_A = 0$$

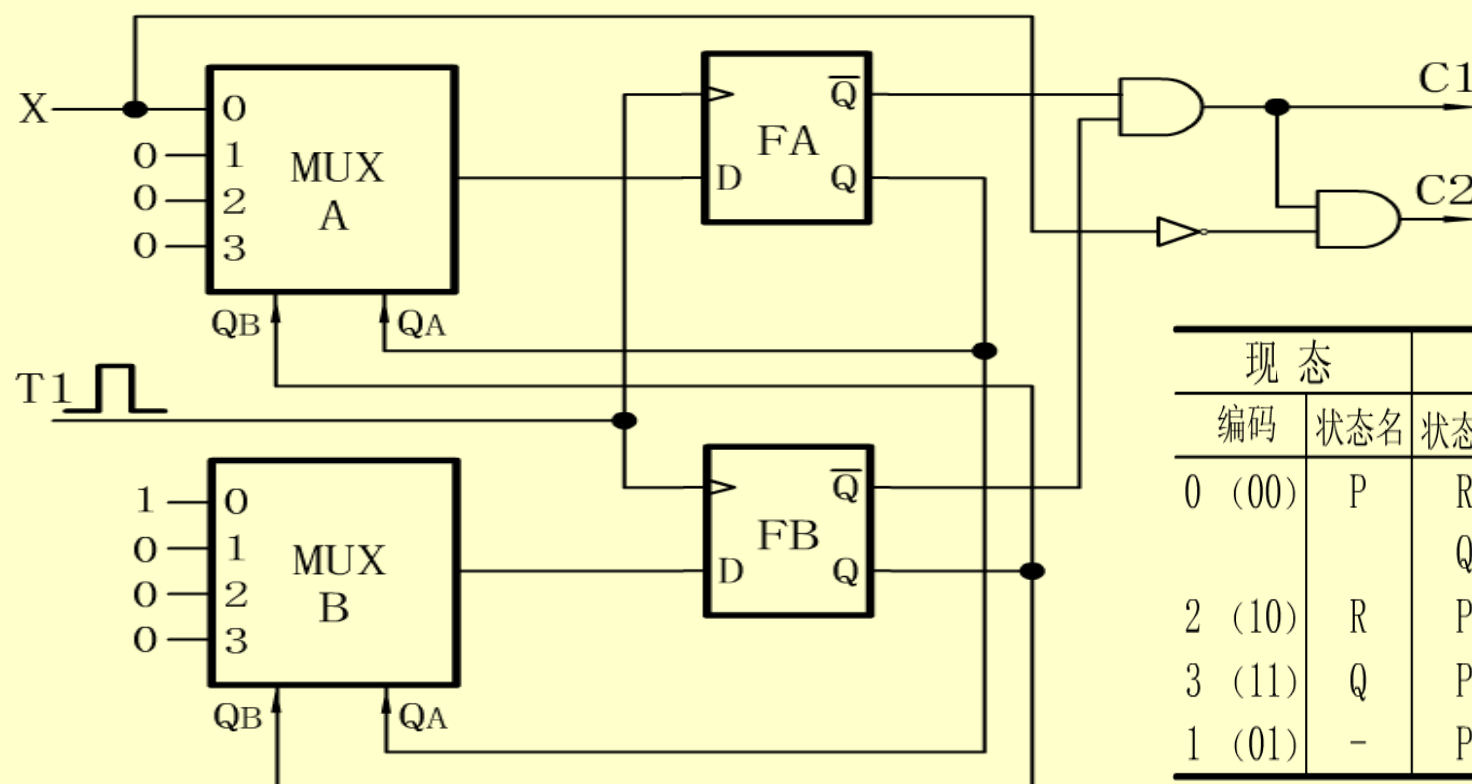
$$\text{MUXB (1)} = C_B = 0$$

#### (4) 写出控制命令的逻辑表达式

根据ASM流程图，控制命令 $C_1$ 发生在状态P；命令 $C_2$ 也发生在状态P，且与输入 $\bar{X}$ 相与。

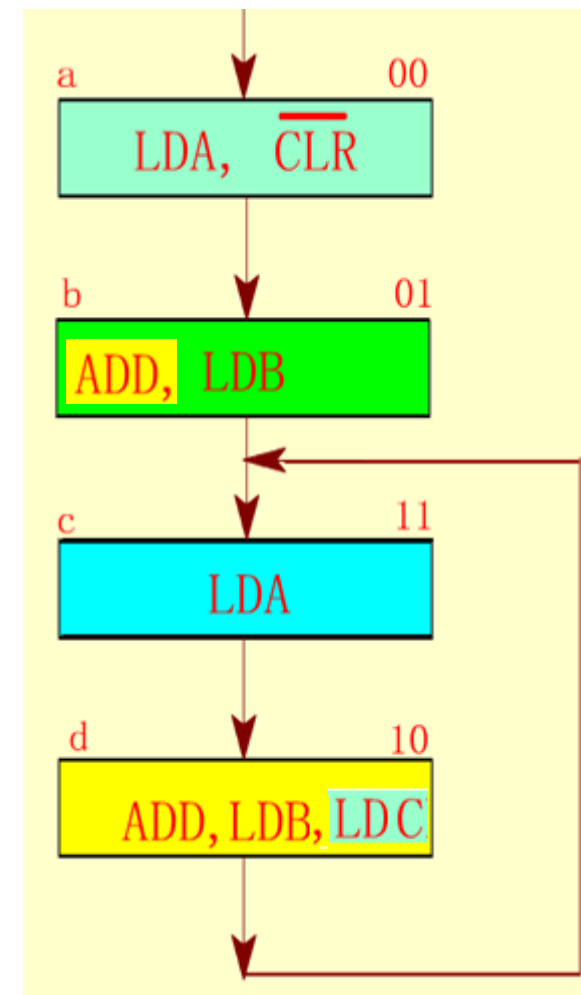
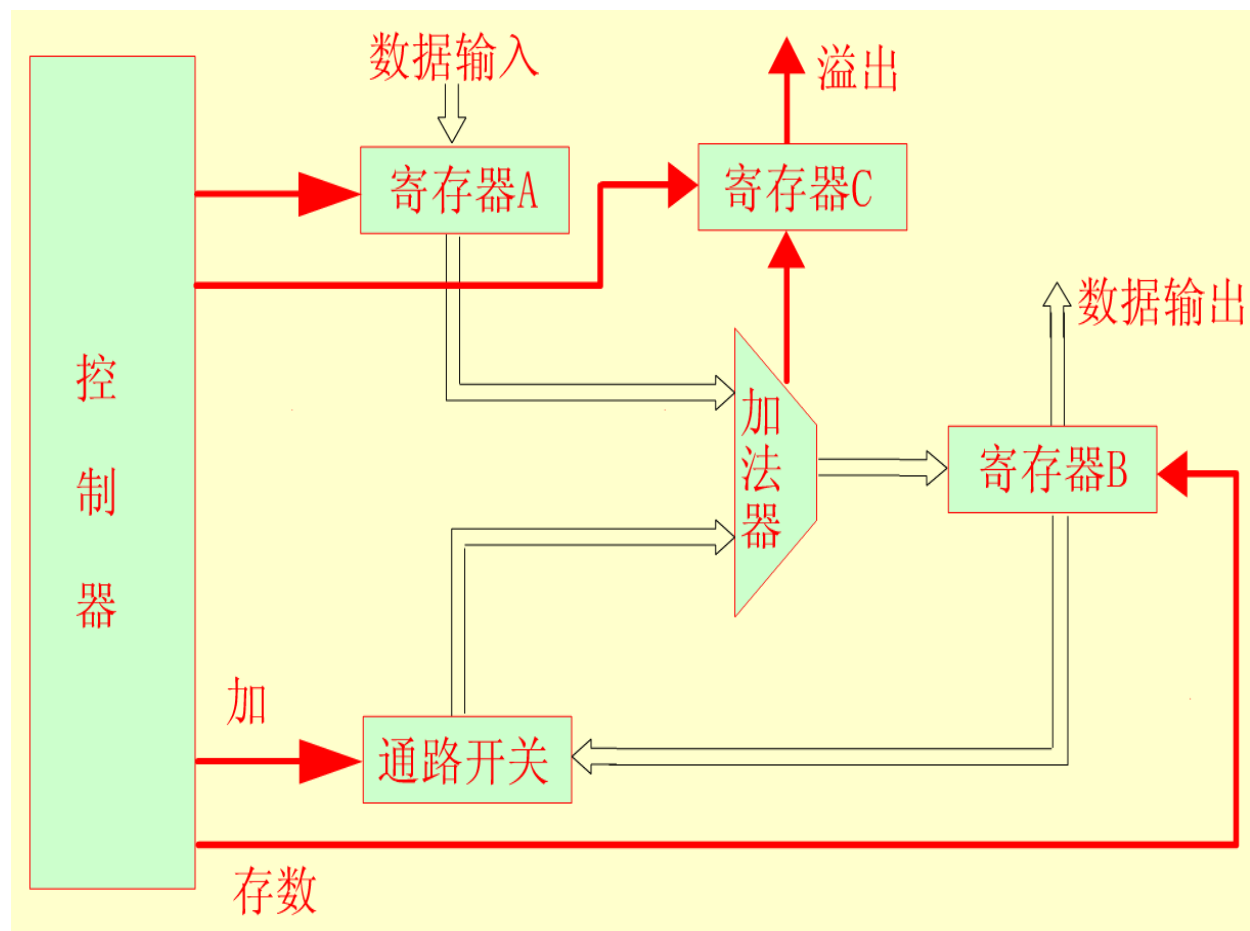
$$C_1 = \bar{B} \bar{A} \quad C_2 = \bar{B} \bar{A} \bar{X}$$

#### (5) 画出控制器电路图



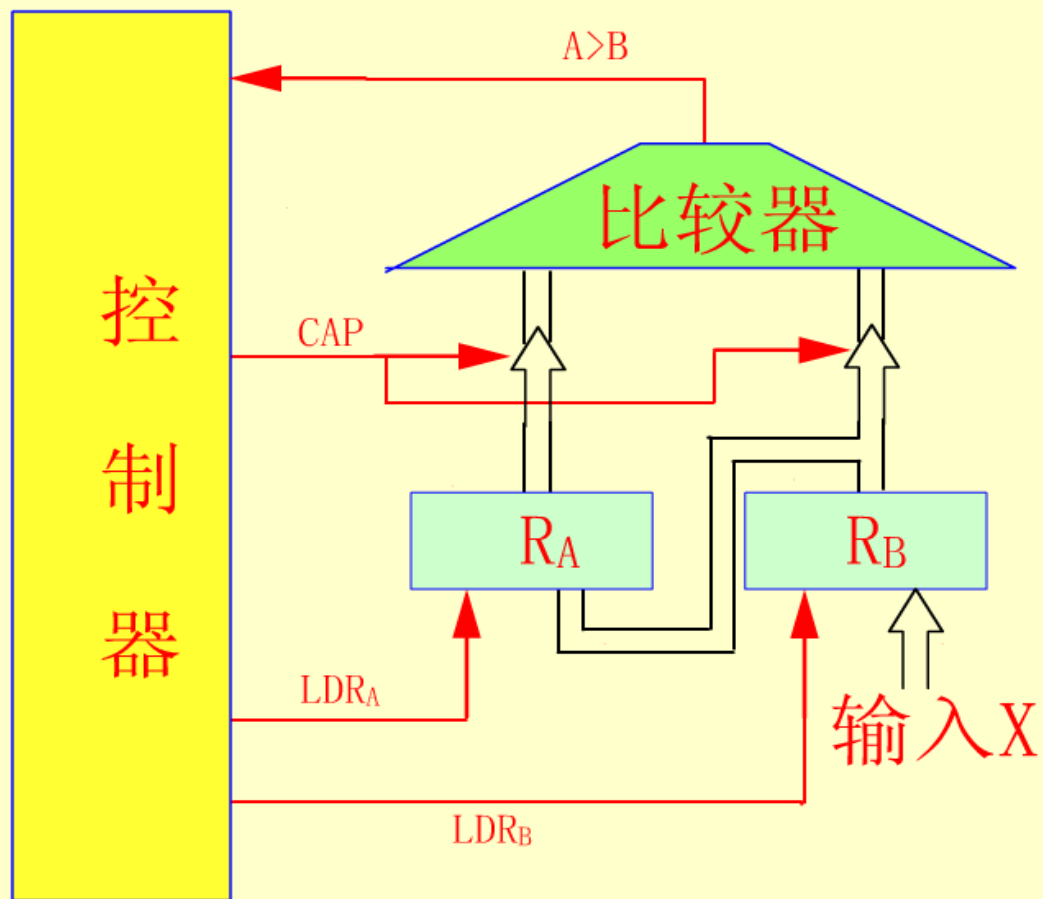
现 态		次 态		转换条件
编码	状态名	状态名	B A	
0 (00)	P	R	1 0	$\bar{X}$
		Q	1 1	X
2 (10)	R	P	0 0	0
3 (11)	Q	P	0 0	0
1 (01)	-	P	0 0	0

# 设计下列累加系统的多路选择器型控制器

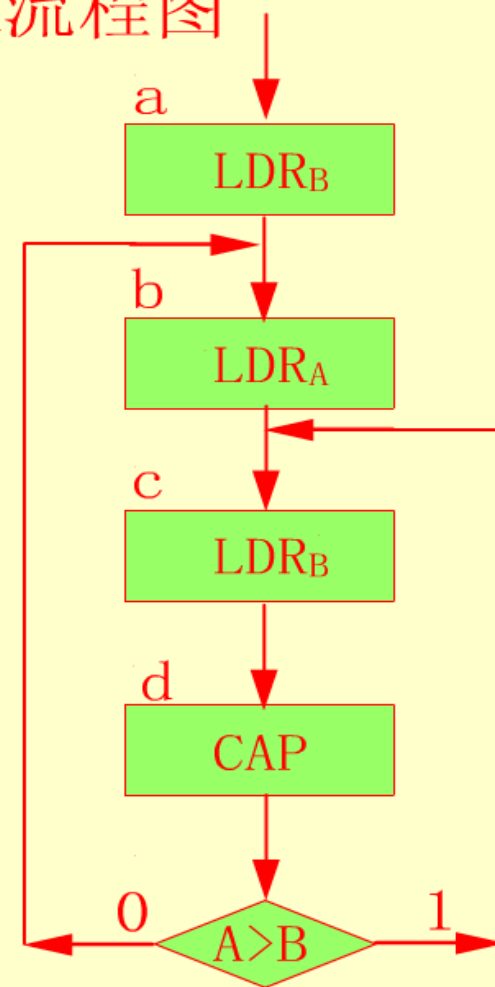


设计下列数字比较系统的多路选择器型控制器

数字比较系统框图及ASM流程图



(a) 框图



(b) ASM流程图

## 6.4.4 定序型控制器

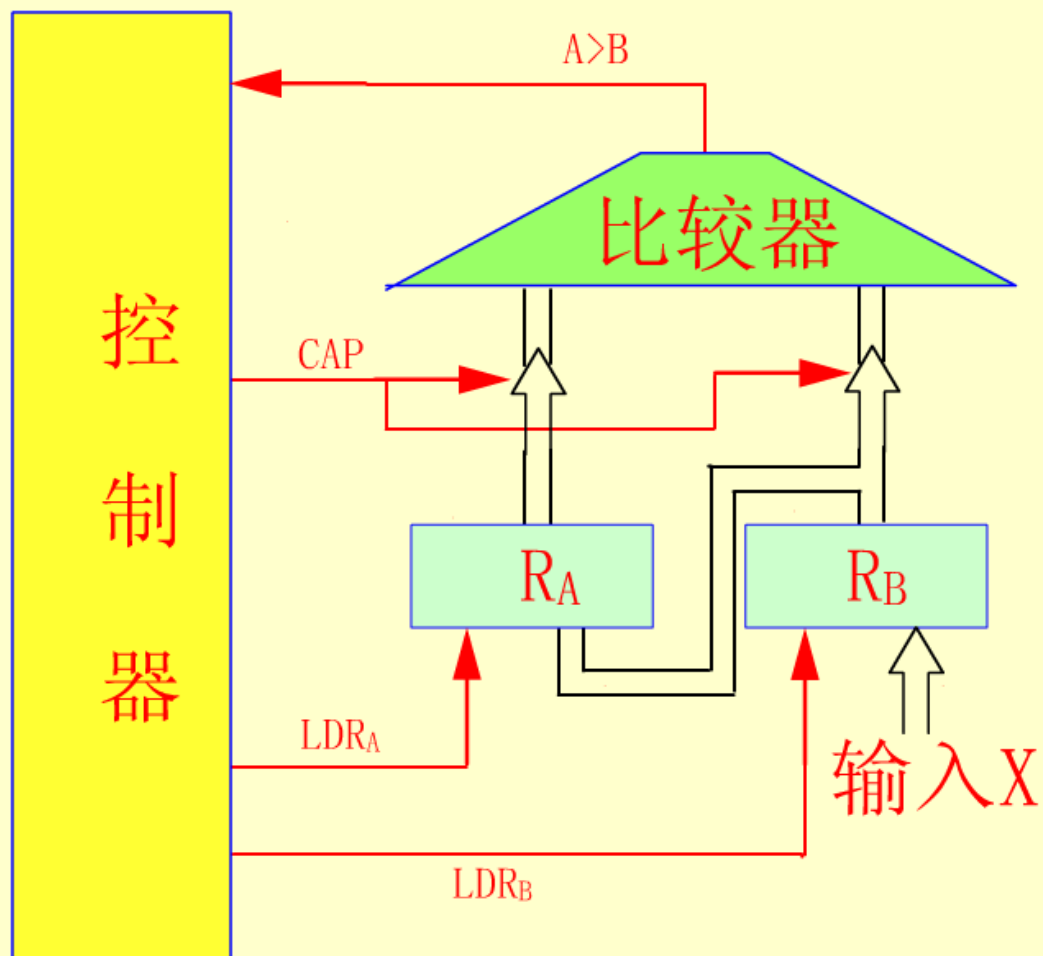
定序型控制器的设计思想：

定序型控制器的基本思想是一对应一法，即ASM流程图有多少个状态，则使用多少个触发器，并依赖一组最新的代码实现状态转换。

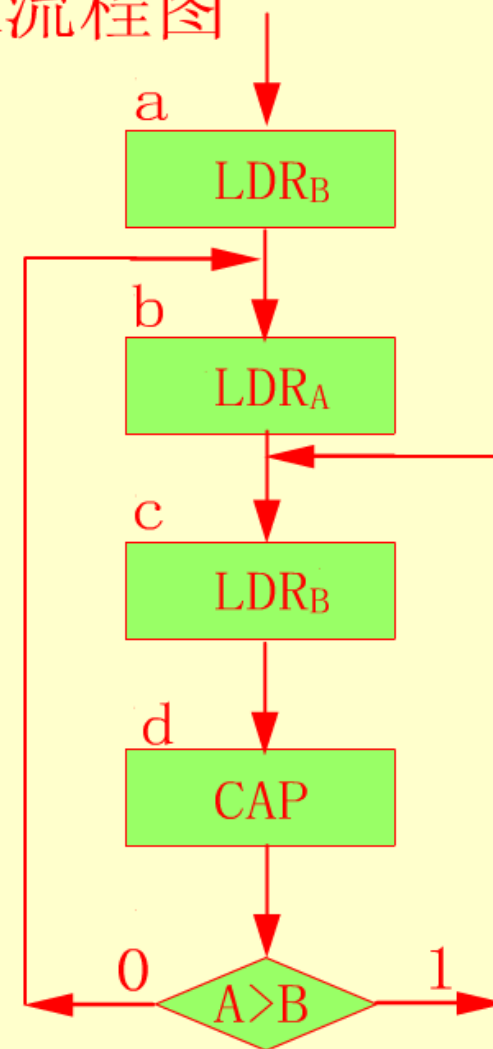
**【例9】**有一个数字比较系统，它能对两个二进制数进行比较。操作过程如下：先把两个数存入寄存器 $R_A$ 和 $R_B$ ，然后进行比较，最后将大数移入寄存器 $R_A$ 中。系统的方框图与ASM流程图如图6.18所示，请设计定序型控制器。

## 6.4.4 定序型控制器

数字比较系统框图及ASM流程图



(a) 框图



(b) ASM流程图



解:

(1) 分析已知条件

该系统由控制器和执行部件两大部分组成，其中X为并行输入数据。A>B是比较结果指示信号（送往控制器）。控制器发出的三个控制命令是：

LDR<sub>A</sub>--寄存器R<sub>A</sub>打入控制信号

LDR<sub>B</sub>--寄存器R<sub>B</sub>打入控制信号

CAP--A数和B数送入比较器的使能控制信号

(2) 用一对一法对ASM流程图6.19 (a) 的状态进行编码

(3) 触发器命名为Q<sub>a</sub>、Q<sub>b</sub>、Q<sub>c</sub>、Q<sub>d</sub>，列出状态转移表。



(4) 选用D触发器，按 $NS = \sum PS \cdot C$ 公式写出次态激励方程：

$$Q_a(D) = \overline{Q_a + Q_b + Q_c + Q_d}$$

$$Q_b(D) = Q_a + (\overline{A > B}) \cdot Q_d$$

$$Q_c(D) = Q_b + Q_d \cdot (A > B)$$

$$Q_d(D) = Q_c$$

(5) 由ASM流程图写出控制命令表达式

$$LDR_B = (Q_a + Q_c) \cdot T_2 \quad ; \text{脉冲控制信号}$$

$$LDR_A = Q_b \cdot T_2 \quad ; \text{脉冲控制信号}$$

$$CAP = Q_d \quad ; \text{电位控制信号}$$

其中 $LDR_B$ 和 $LDR_A$ 是脉冲控制信号，需要用 $T_2$ 节拍时间相与。

(6) 画出控制器的具体电路图

$$Q_a(D) = \overline{Q_a + Q_b + Q_c + Q_d}$$

$$Q_b(D) = Q_a + (\overline{A > B}) \cdot Q_d$$

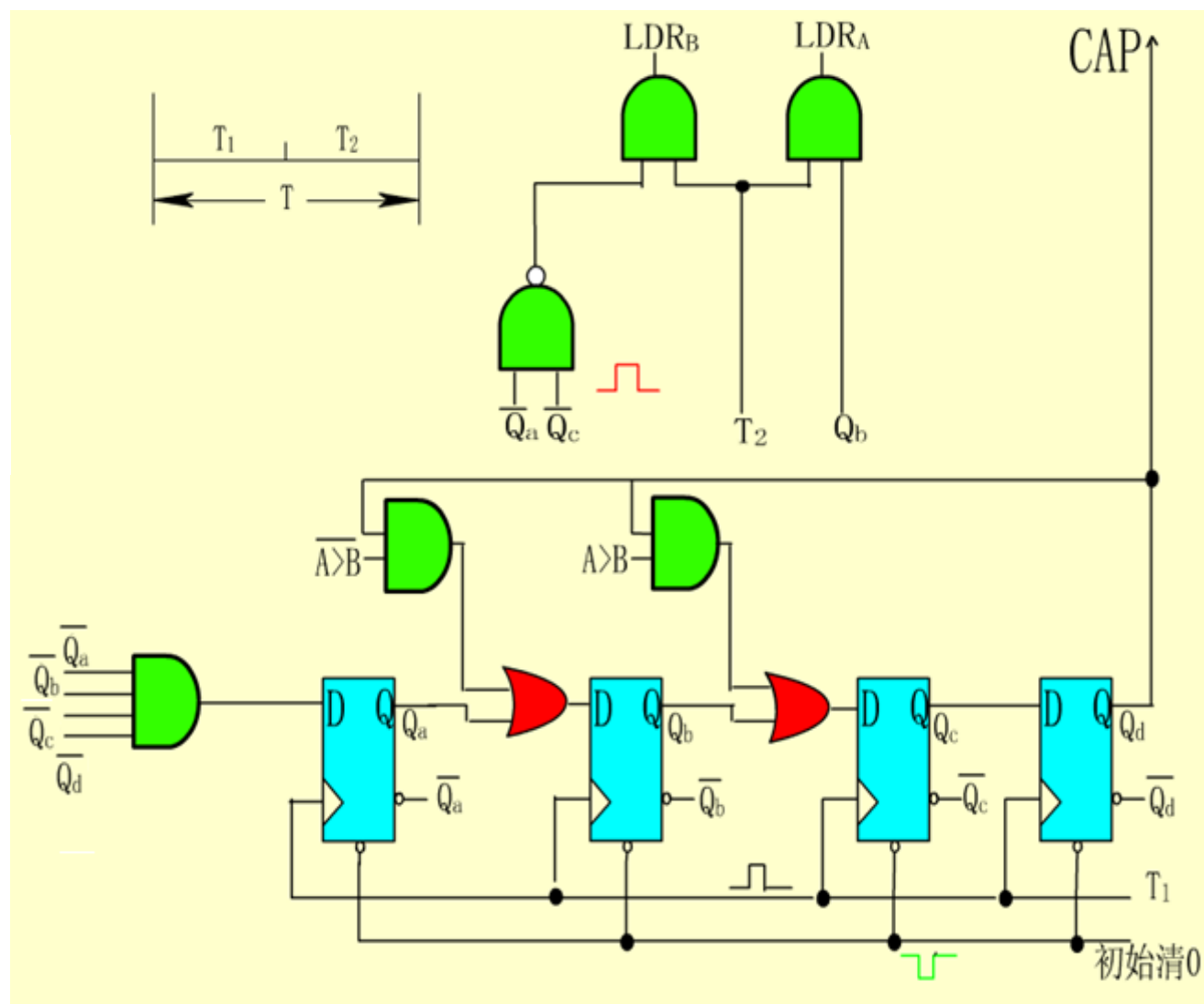
$$Q_c(D) = Q_b + Q_d \cdot (A > B)$$

$$Q_d(D) = Q_c$$

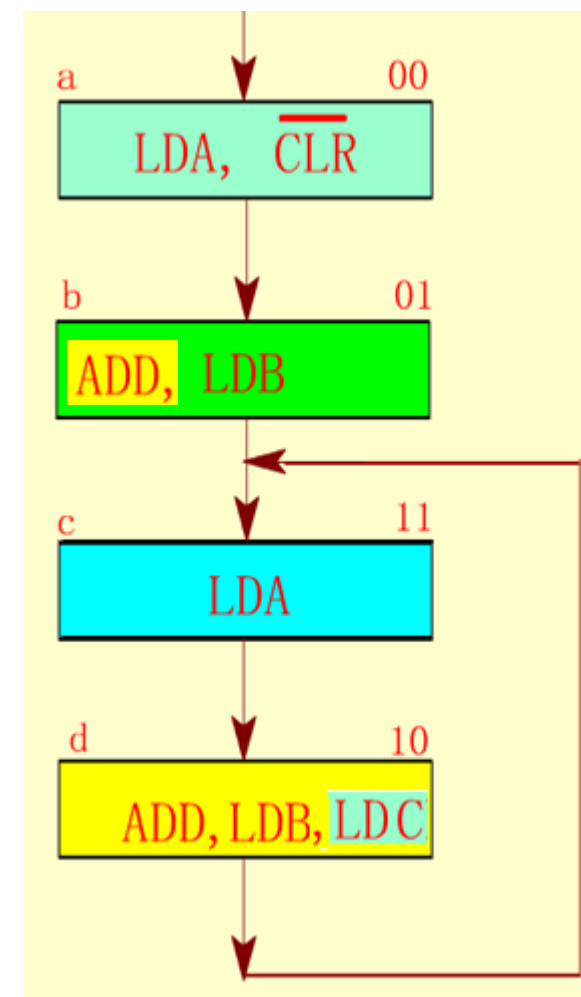
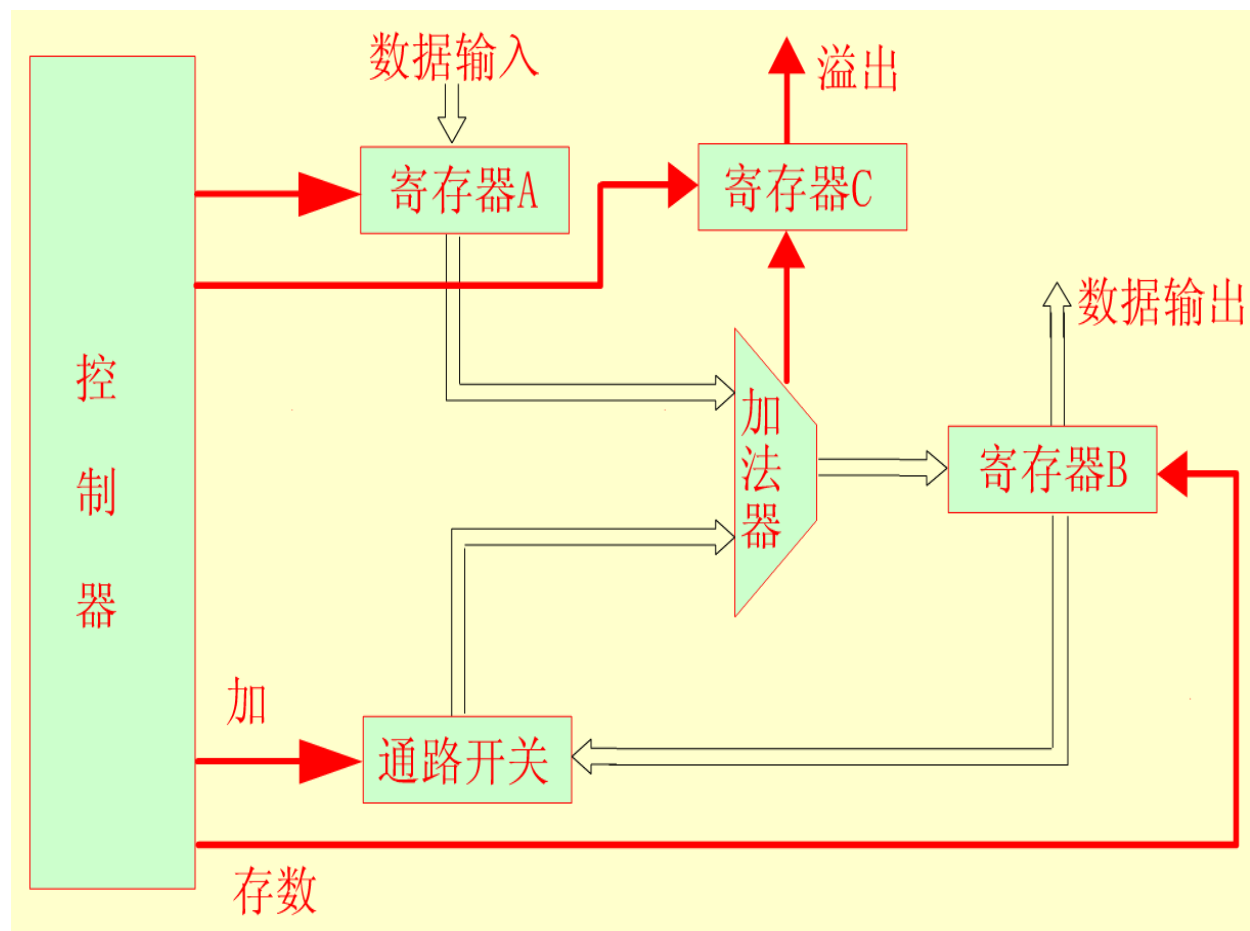
$$LDR_B = (Q_a + Q_c) \cdot T_2$$

$$LDR_A = Q_b \cdot T_2$$

$$CAP = Q_d$$



# 设计下列累加系统的定序型控制器



## 6.5 数字系统设计实例

6.5.1 由顶向下一子系统的划分

6.5.2 小型控制器的实现方案

## 导入

本章前面介绍的数字系统设计方法是一种由顶向下的方法，其过程大致分为三步：

- ①确定初步方案；
- ②子系统划分，确定详细方案；
- ③选用子系统，完成具体设计。

下面通过药片装瓶控制数字系统设计实例，进一步体验数字系统的设计方法和过程，并取得实践经验。

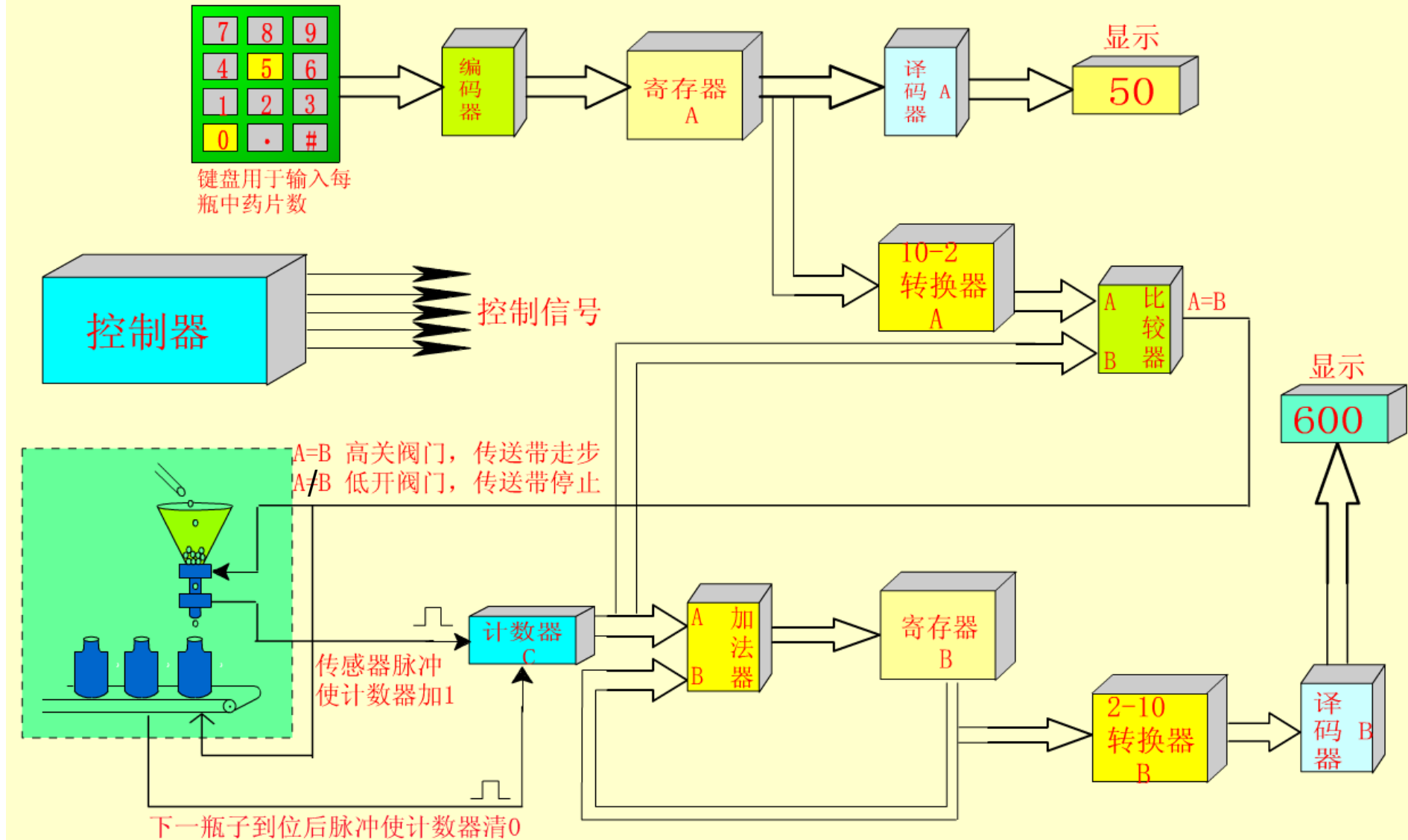
## 6.5.1 由顶向下一子系统的划分

上页

下页

返回

药片装瓶计数显示数字系统基本框图



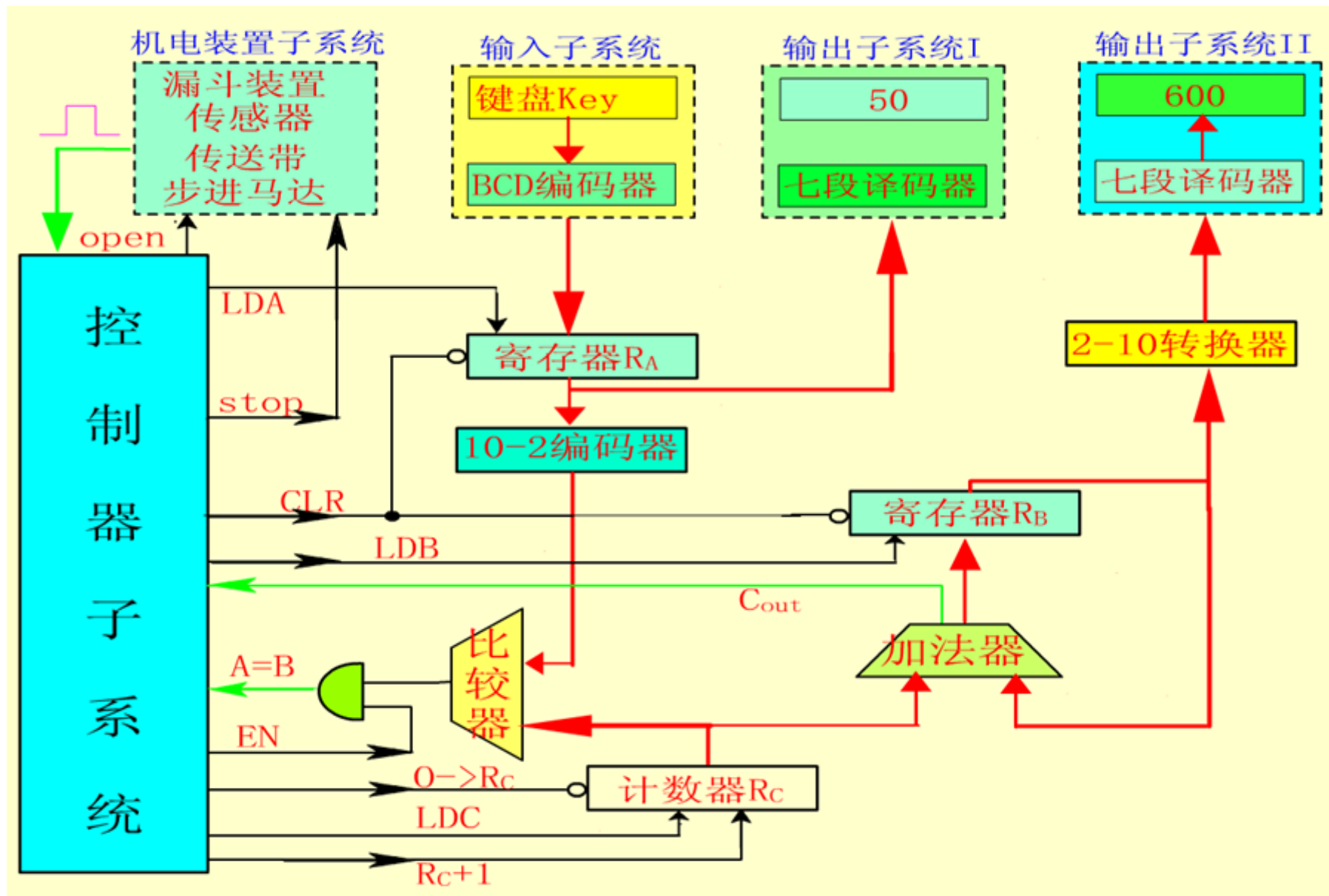


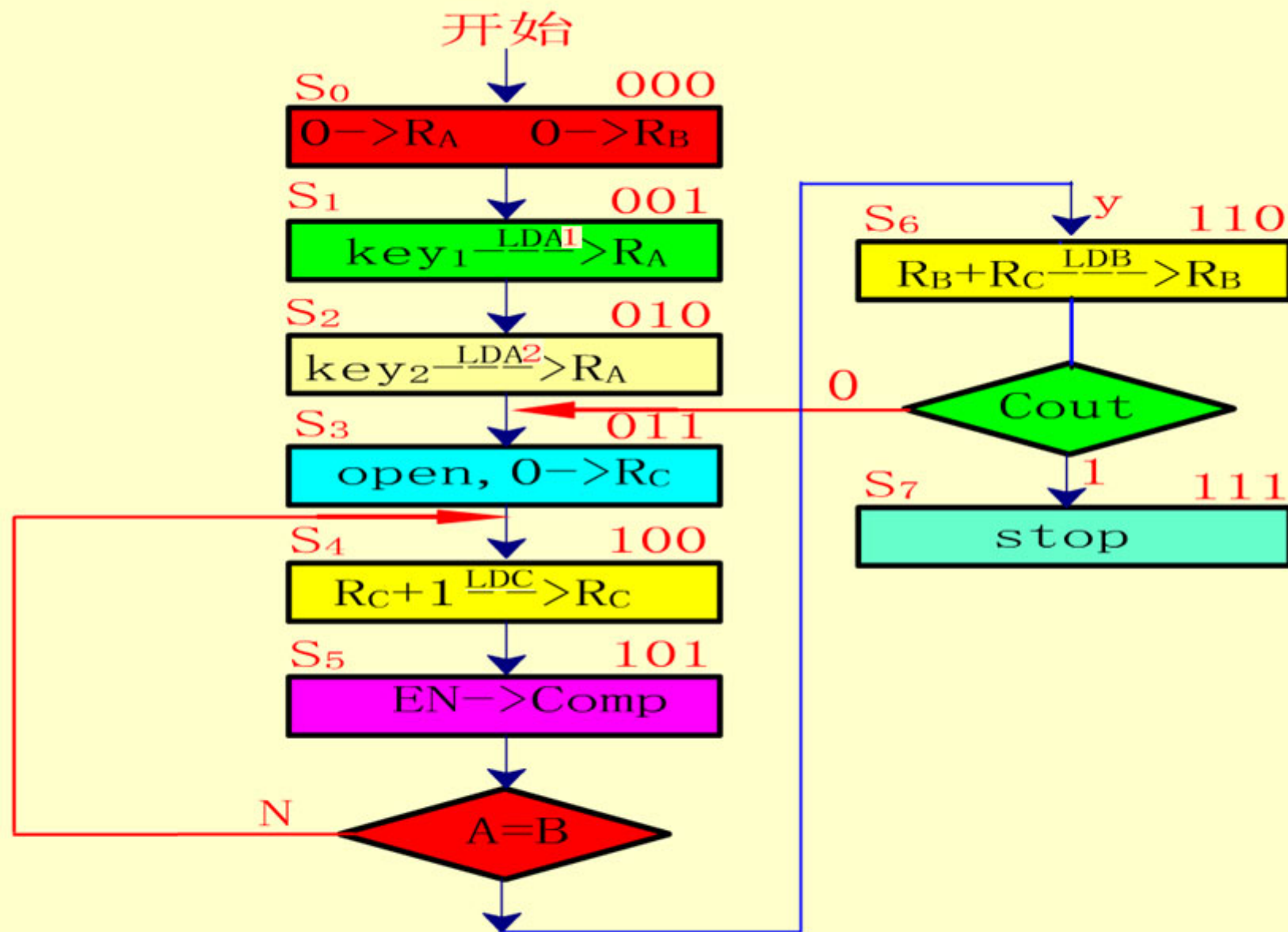
## 6.5.1 由顶向下一子系统的划分

上页

下页

返回





药片装瓶控制数字系统ASM流程图

表 6.8 状态转移真值表

PS				NS				
状态名	A	B	C	状态名	A(D)	B(D)	C(D)	转移条件
S <sub>0</sub>	0	0	0	S <sub>1</sub>	0	0	1	
S <sub>1</sub>	0	0	1	S <sub>2</sub>	0	1	0	
S <sub>2</sub>	0	1	0	S <sub>3</sub>	0	1	1	
S <sub>3</sub>	0	1	1	S <sub>4</sub>	1	0	0	
S <sub>4</sub>	1	0	0	S <sub>5</sub>	1	0	1	
S <sub>5</sub>	1	0	1	S <sub>4</sub>	1	0	0	(A=B)=0
S <sub>5</sub>	1	0	1	S <sub>6</sub>	1	1	0	(A=B)=1
S <sub>6</sub>	1	1	0	S <sub>3</sub>	0	1	1	C <sub>out</sub> =0
S <sub>6</sub>	1	1	0	S <sub>7</sub>	1	1	1	C <sub>out</sub> =1

利用 $NS = \sum PC \cdot C$ 公式写出三个D触发器激励表达式:

$$A(D) = \overline{A}BC + A\overline{B} + AB\overline{C} \cdot C_{out}$$

$$B(D) = \overline{A}BC + \overline{A}B\overline{C} + A\overline{B}C \quad (A=B)$$

$$C(D) = \overline{A}\overline{C} + A\overline{B}\overline{C} + AB$$

然后写出控制命令表达式如下:

$$CLR(0 \rightarrow R_A \cdot R_B) = S_0 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$

$$LDA_1(key_1 \rightarrow R_A) = S_1 \cdot T_2 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \cdot T_2 \text{ (脉冲)}$$

$$LDA_2(key_2 \rightarrow R_A) = S_2 \cdot T_2 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \cdot T_2 \text{ (脉冲)}$$

$$open = S_3 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$

$$0 \rightarrow R_C = S_3 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$

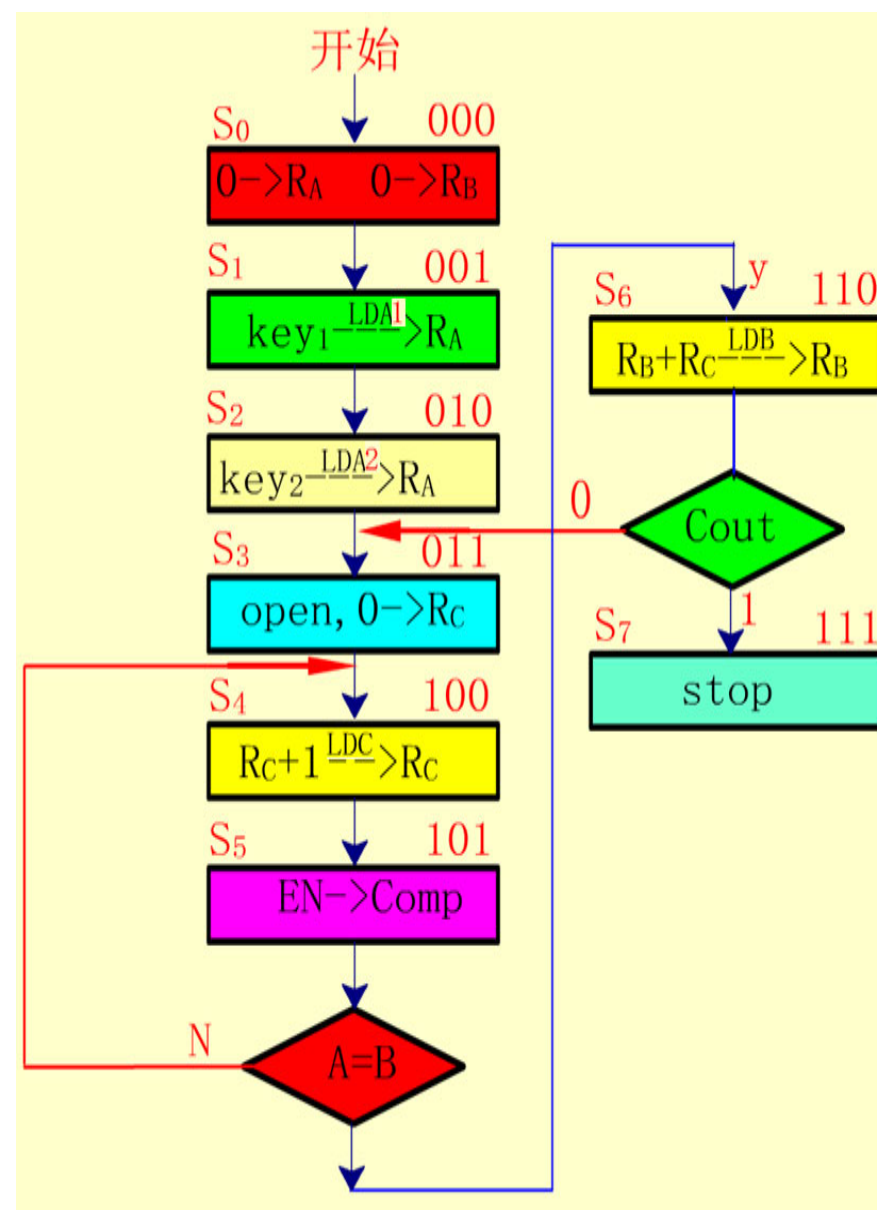
$$R_C + 1 = S_4 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$

$$LDC = S_4 \cdot T_2 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \cdot T_2 \text{ (脉冲)}$$

$$EN = S_5 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$

$$LDB = S_6 \cdot T_2 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \cdot T_2 \text{ (脉冲)}$$

$$stop = S_7 = \overline{A}\overline{B}\overline{C} \text{ (电位)}$$



## 小型控制器逻辑方案图

