



BME



KJIT

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

Logikai hálózatok

Dr. Bede Zsuzsanna

bede.zsuzsanna@mail.bme.hu

St. I. em. 104.

Követelmények

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- Tanszéki honlap:
www.kjit.bme.hu/hallgatoknak/bsc-targyak-3/logikai-halozatok
- Gyakorlatok:

hétfő +	08:15-10:00	J 208
kedd +	14:15-16:00	Sf 321B
kedd #	14:15-16:00	Sf 321B
- HF:
 - 14. hétig
- 2 ZH:
 - Pótlás a pótlási héten
- Félévközi jegy
 - Zh pontszámok átlaga

Tematika

- A rendszer- és irányításelmélet feladatai. Rendszerek leírása és modellezése
- Logikai változók, alaplűveletek, kifejezések, függvények kanonikus alakjai és minimalizálása.
- Kombinációs hálózatok statikus viselkedése és tranziensei (hazárdok).
- Sorrendi hálózatok. Moore és Mealy automaták.
 - Szinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok dinamikai problémái (versenyhelyzetek).

Tematika

- A rendszer- és irányításelmélet feladatai. Rendszerek leírása és modellezése
- Logikai változók, alaplűveletek, kifejezések, függvények kanonikus alakjai és minimalizálása.
- Kombinációs hálózatok statikus viselkedése és tranziensei (hazárdok).
- Sorrendi hálózatok. Moore és Mealy automaták.
 - Szinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok dinamikai problémái (versenyhelyzetek).

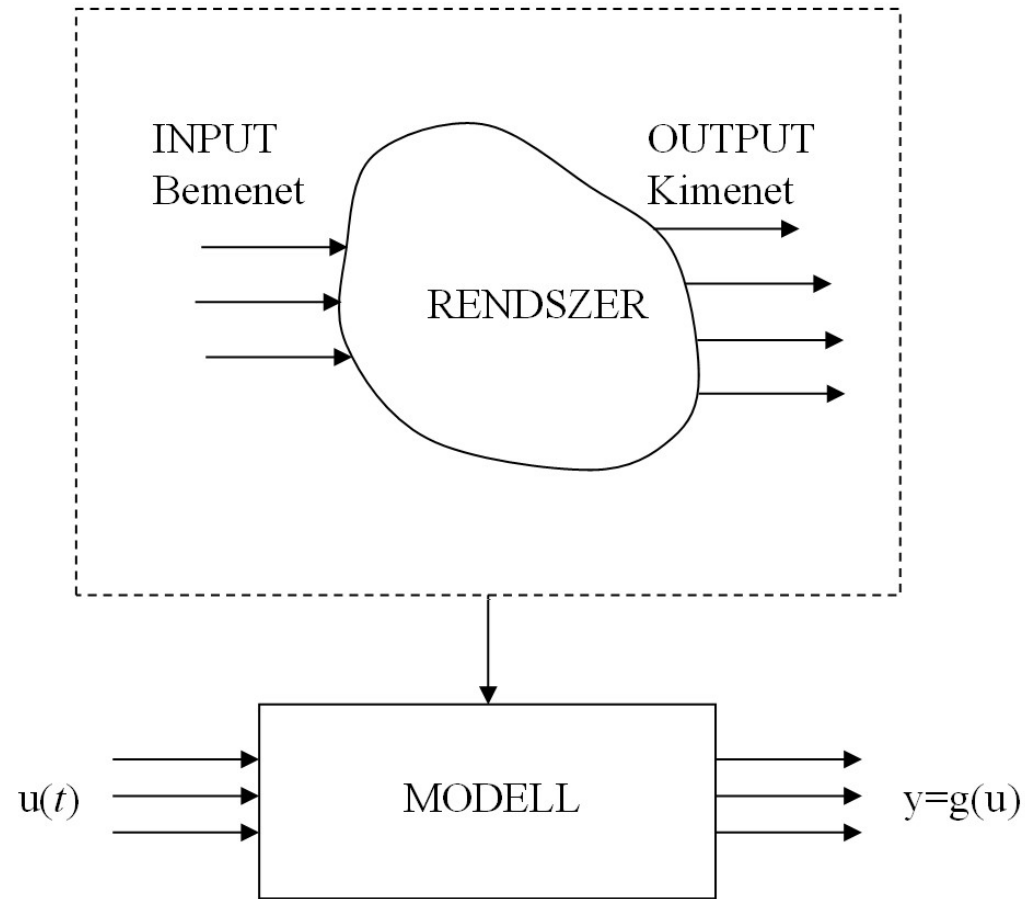
A rendszer fogalma

Egy lehetséges rendszerfogalom definíció az irodalomból:

A rendszer elemek olyan kombinációja, amely

- együttesen,
- az elemek együttműködése, illetve kölcsönhatása révén
- olyan funkció megvalósítására képes,
- amelyre az egyes elemek (vagy azok egyszerű összessége) nem képesek.

A rendszer fogalma



A rendszer- és irányításelmélet feladatai

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

1. Modellézés és analízis
2. Tervezés és szintézis
3. Irányítás
 - Kívánt viselkedés
 - Teljesítmény-értékelés
 - Optimálás

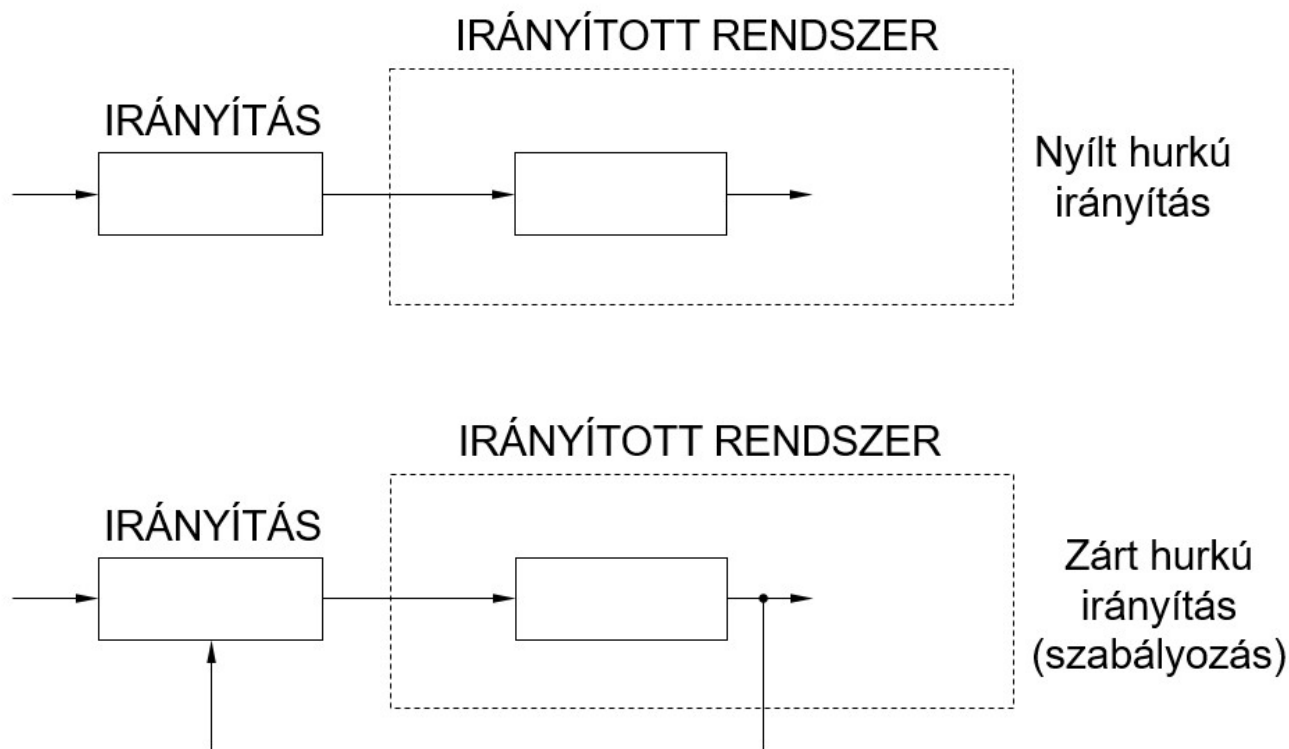
Az irányítás feladata a rendszer kívánt viselkedésének eléréséhez szükséges „helyes bemenetek” kiválogatása.

A rendszer- és irányításelmélet feladatai

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

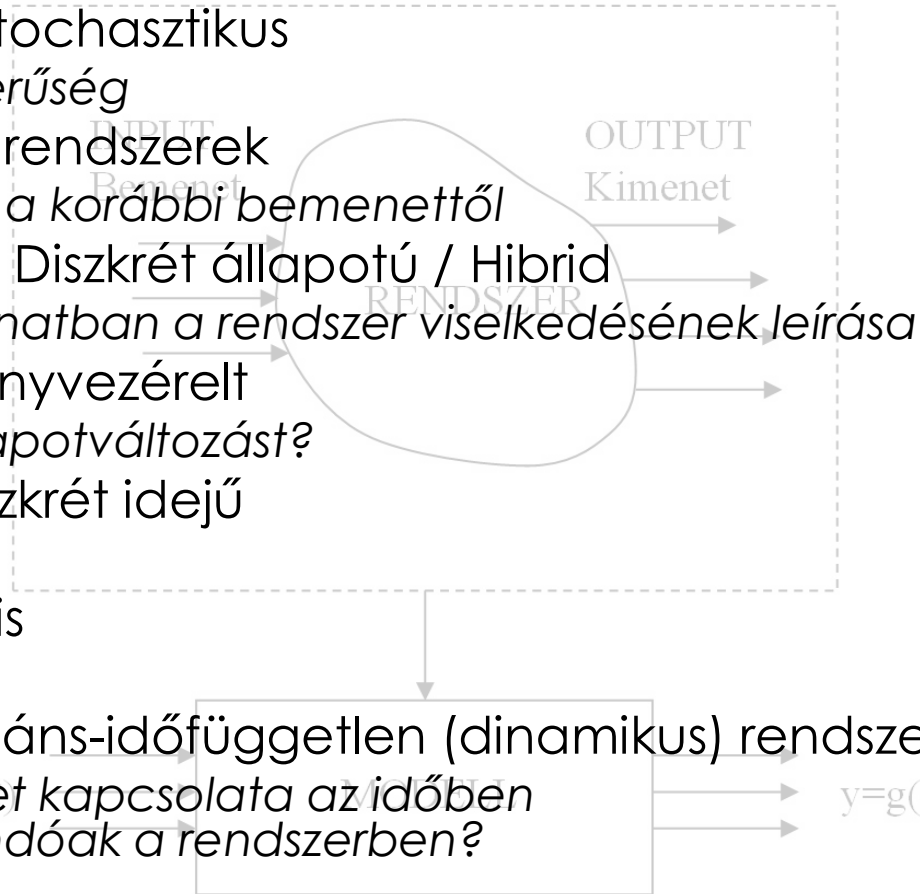
Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék



Az irányítás feladata a rendszer kívánt viselkedésének eléréséhez szükséges „helyes bemenetek” kiválogatása.

A rendszer fajtái

- Determinisztikus / Sztochasztikus
van-e véletlenszerűség
- Statikus / dinamikus rendszerek
kimenet függése a korábbi bemenettől
- Folytonos állapotú / Diszkrét állapotú / Hibrid
állapot: t időpillanatban a rendszer viselkedésének leírása
- Idővezérelt / Eseményvezérelt
mi váltja ki az állapotváltozást?
- Folytonos idejű / Diszkrét idejű
mintavételezés
- Lineáris / Nemlineáris
szuperpozíció
- Időfüggő / Időinvariáns-időfüggetlen (dinamikus) rendszerek
*bemenet/kimenet kapcsolata az időben
a szabályok állandóak a rendszerben?*



A rendszer fajtái

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- **Determinisztikus** / Sztochasztikus
- **Statikus** / **dinamikus**
- Folytonos állapotú / **Diszkrét állapotú** / Hibrid
- **Idővezérelt** / **Eseményvezérelt**
- Folytonos idejű / **Diszkrét idejű**
- Lineáris / **Nemlineáris**
- Időfüggetlen / **Időinvariáns**

Tematika

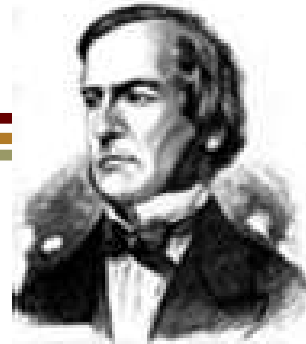
- A rendszer- és irányításelmélet feladatai. Rendszerek leírása és modellezése
- Logikai változók, alaplőveletek, kifejezések, függvények kanonikus alakjai és minimalizálása.
- Kombinációs hálózatok statikus viselkedése és tranziensei (hazárdok).
- Sorrendi hálózatok. Moore és Mealy automaták.
 - Szinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok dinamikai problémái (versenyhelyzetek).

Logikai hálózat / Boole-algebra

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék



George Boole (1815-1864)

A Boole-algebrában három alapműveletet értelmezünk:

- NEGÁCIÓ (jelölése felülvonás, pl. \bar{A} ; a hosszú felülvonással jelölt negáció zárójelet is helyettesít, azaz $\overline{AB} \neq \bar{A}\bar{B}$),
- logikai ÉS művelet (jelölése \cdot : $A \cdot B$),
- logikai VAGY művelet (jelölése $+$, pl. $A + B$).

Boole-algebra

- Logikai alapszerveletek:

$$0 \cdot 0 = 0 \cdot 1 = 1 \cdot 0 = 0;$$

$$1 \cdot 1 = 1$$

$$0 + 1 = 1 + 0 = 1 + 1 = 1;$$

$$0 + 0 = 0$$

$$\bar{0} = 1; \quad \bar{1} = 0; \quad \overline{\bar{0}} = 0; \quad \overline{\bar{1}} = 1$$

Boole-algebra

Logikai algebrai kifejezések:

- kommutativitás, felcserélhetőség
 - asszociativitás, csoportosíthatóság
 - abszorpció, elnyelési tulajdonság
 - disztributivitás, összekapcsolható
-
- De Morgan-azonosságok



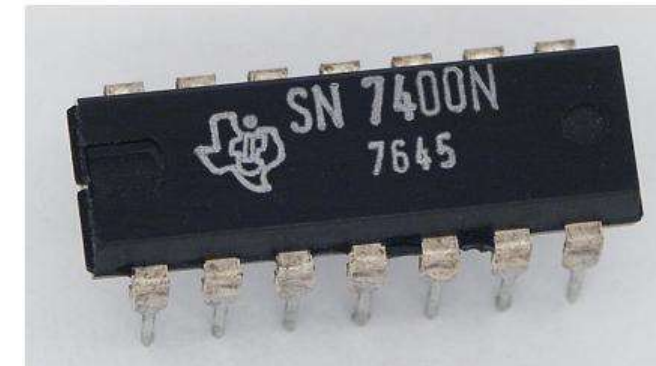
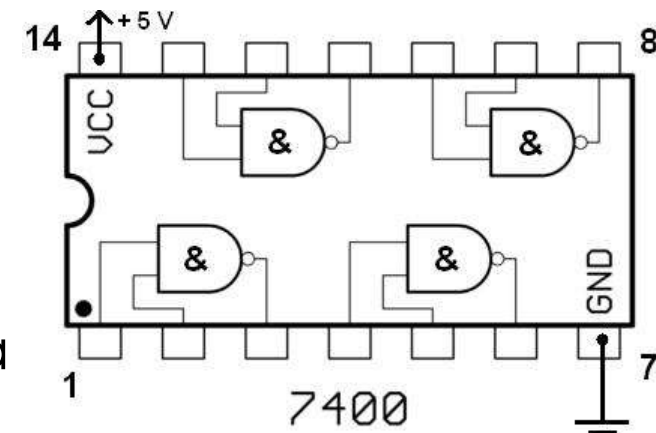
Logikai függvények megvalósítása

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- Kapuáramkörök
 - alpműveletekhez
 - AND, OR, NOT
 - összetett műveletek
 - NAND, NOR, XOR (antivalencia), ekvivalencia
- Jelfogók (relé)
- Számítógépek
- Pneumatikus hálózatok
- ...



Kombinációs hálózatok

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- **Determinisztikus** / Sztochasztikus
- **Statikus** / Dinamikus
- Folytonos állapotú / **Diszkrét állapotú** / Hibrid
- **Idővezérelt** / Eseményvezérelt
- Folytonos idejű / **Diszkrét idejű**
- Lineáris / **Nemlineáris**
- Időfüggetlen / **Időinvariáns**



Logikai függvények megadása

$$f: \{0,1\}^n \rightarrow \{0,1\}$$

- A logikai függvény:
 - változói a rendszer bemenetei,
 - értékei a rendszer kimenetei.
- A logikai függvény megadása igazságtáblázattal a **negáció**, **ÉS** és **VAGY** műveletek:

A	\bar{A}
0	1
1	0

A	B	AB	A + B
0	0	0	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	1	1	1

Logikai függvények, igazságtáblázat

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$$f: \{0,1\}^1 \rightarrow \{0,1\}$$

2db bemeneti kombináció → 4 db függvény

A				
0	0	0	1	1
1	0	1	0	1

Logikai függvények, igazságtáblázat

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$$f: \{0,1\}^2 \rightarrow \{0,1\}$$

2^n db bemeneti kombináció $\rightarrow 2^{2^n}$ db függvény

$$n = 2 \Rightarrow 2^2 = 4 \text{ db} \rightarrow 16 \text{ db függvény}$$

Logikai függvények, igazságtáblázat

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

A	B	f_0	f_1	f_2	f_3	f_4	f_5	f_6	f_7	f_8	f_9	f_{10}	f_{11}	f_{12}	f_{13}	f_{14}	f_{15}
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
1	0	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
1	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
		0	$A \cdot B$					$A \oplus B$	$A + B$		$A \odot B$						1

Logikai függvények, igazságtáblázat

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$$f_i^2(A, B) = \overline{f_{15-i}^2(A, B)}$$

A	B	f_0	f_1	f_2	f_3	f_4	f_5	f_6	f_7	f_8	f_9	f_{10}	f_{11}	f_{12}	f_{13}	f_{14}	f_{15}
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
1	0	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
1	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
		0	·		A		B	⊕	+		⊙	\bar{B}		\bar{A}			1

Logikai függvények, algebrai alak

$$f_{11}^2(A, B)$$

A	B	f_{11}
0	0	1
0	1	0
1	0	1
1	1	1



$$Z = \bar{A} \cdot \bar{B} + A \cdot \bar{B} + A \cdot B$$

$$Z = f_{11}^2(A, B) = A + \bar{B}$$

Háromváltozós függvény algebrai minimalizálása

Példa:

A	B	C	F
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	1
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0

Logikai függvények kanonikus alakjai

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

	$A(2^2)$	$B(2^1)$	$C(2^0)$	F
0	0	0	0	0
1	0	0	1	0
2	0	1	0	1
3	0	1	1	1
4	1	0	0	1
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

MINTERM (diszjunktív kanonikus alak)

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

A minterm alak általános jellemzői összefoglalva a következők:

- a minterm alak logikai szorzatok logikai összege,
- mindegyik szorzatban az összes független változó szerepel ponált vagy negált alakban,
- mindegyik szorzat olyan független-változó kombinációt képvisel, amelyhez tartozó függvényérték 1.

MAXTERM (konjunktív kanonikus alak)

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

A maxterm alak jellemzői a következők:

- a maxterm alak logikai összegek logikai szorzata,
- mindegyik összegben az összes független változó szerepel ponált vagy negált alakban,
- mindegyik összeg olyan független-változó kombinációt képvisel, amelyhez tartozó függvényérték 0.

Áttérés

- Negált függvény felírása, az F függvény értéke 0:

$$\bar{F} = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}\bar{B}C + A\bar{B}\bar{C} + ABC \quad \bar{F} = m_0^3 + m_1^3 + m_5^3 + m_7^3$$

- Visszatérés a pozitív függvényre:

$$\bar{\bar{F}} = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}\bar{B}C + A\bar{B}\bar{C} + ABC \quad \bar{\bar{F}} = m_0^3 + m_1^3 + m_5^3 + m_7^3$$

- De Morgan azonosság alkalmazása:

$$F = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{C}} \cdot \overline{\bar{A}\bar{B}C} \cdot \overline{A\bar{B}\bar{C}} \cdot \overline{ABC}$$

$$F = (A + B + C) \cdot (A + B + \bar{C}) \cdot (\bar{A} + B + \bar{C}) \cdot (\bar{A} + \bar{B} + \bar{C})$$

$$F = \overline{m_0^3} \cdot \overline{m_1^3} \cdot \overline{m_5^3} \cdot \overline{m_7^3}$$

$$F = M_7^3 \cdot M_6^3 \cdot M_2^3 \cdot M_0^3$$

$$\overline{m_i^n} = M_{2^n-1-i}^n$$

Nem teljesen határozott logikai függvények

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

A	B	C	F_2
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	—
1	0	1	0
1	1	0	—
1	1	1	0

Előadás

Nem teljesen határozott logikai függvények

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

A	B	C	F_{2a}	F_{2b}	F_{2c}	F_{2d}
0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0
0	1	0	1	1	1	1
0	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	0	1	1
1	0	1	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	1
1	1	1	0	0	0	0

Nem teljesen határozott logikai függvények

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$$F_{3a} = \bar{A}B$$

$$F_{3b} = \bar{A}B + B\bar{C}$$

$$F_{3c} = \bar{A}B + A\bar{B}\bar{C}$$

$$F_{3d} = \bar{A}B + A\bar{C}$$

A	B	C	F_{3a}	F_{3b}	F_{3c}	F_{3d}
0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0
0	1	0	1	1	1	1
0	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	0	1	1
1	0	1	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	1
1	1	1	0	0	0	0

MAXTERM-ből MINTERM

\sum ^{MIN}	$A(2^2)$	$B(2^1)$	$C(2^0)$	F_2
0	0	0	0	0
1	0	0	1	0
2	0	1	0	1
3	0	1	1	1
4	1	0	0	0
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

Mintermek minimalizálása

	$A(2^2)$	$B(2^1)$	$C(2^0)$	F_1
0	0	0	0	0
1	0	0	1	0
2	0	1	0	1
3	0	1	1	1
4	1	0	0	0
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

$$F = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}BC + A\bar{B}\bar{C} + ABC$$

$$F = m_2^3 + m_3^3 + m_4^3 + m_6^3$$

$$F = \bar{A}B(\bar{C} + C) + A\bar{C}(\bar{B} + B)$$

$$F = (m_2^3 + m_3^3) + (m_4^3 + m_6^3)$$

2^k számú szomszédos minterm összevonásakor k számú változó „esik ki”

Mintermek minimalizálása

- **minterm** – olyan speciális elemi logikai szorzat (ÉS) függvény, amely valamennyi változót tartalmazza ponált vagy negált formában
- **szomszédos mintermek** – csak egy helyértéken térnek el egymástól (egy változó az egyik mintermben ponált, a másikban negált értékkel szerepel, a többi változó mindkettőben azonos módon)
- egy „n” változós logikai függvény egy mintermjének „n” darab szomszédos mintermje lehet, hiszen „n” helyértéken különbözhetnek egy változóban

KARNAUGH-tábla igazságtáblából

A	B	C	F
0	0	0	m_0
0	0	1	m_1
0	1	0	m_2
0	1	1	m_3
1	0	0	m_4
1	0	1	m_5
1	1	0	m_6
1	1	1	m_7

A	B	C	
		0	1
0	0	m_0	m_1
0	1	m_2	m_3
1	1	m_6	m_7
1	0	m_4	m_5

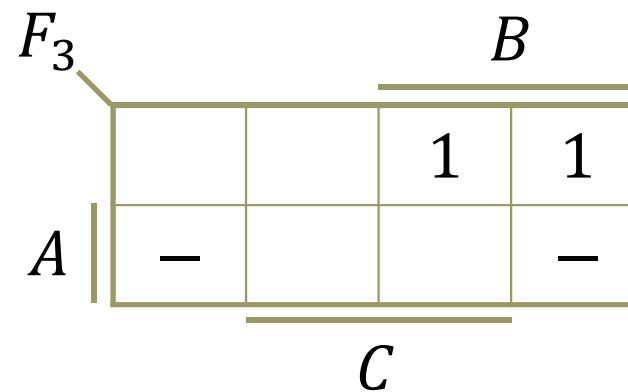
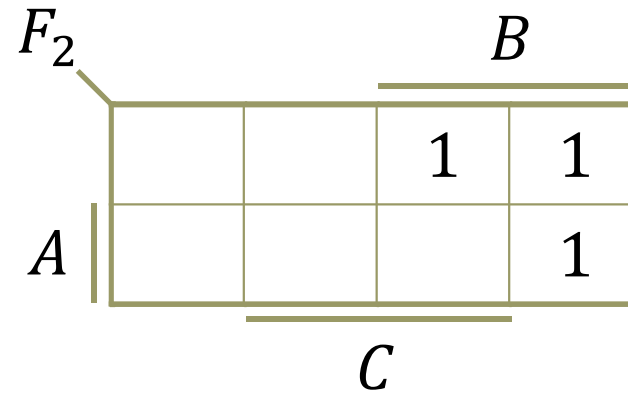
A \ BC	00	01	11	10
0	m_0	m_1	m_3	m_2
1	m_4	m_5	m_7	m_6

		C	
A	0	m_0	m_1
	0	m_2	m_3
	1	m_6	m_7
	1	m_4	m_5

		B			
A	0	m_0	m_1	m_3	m_2
	1	m_4	m_5	m_7	m_6

KARNAUGH-tábla kitöltése

A	B	C	F_2	F_3
0	0	0	0	0
0	0	1	0	0
0	1	0	1	1
0	1	1	1	1
1	0	0	0	—
1	0	1	0	0
1	1	0	1	—
1	1	1	0	0



Négyváltozós KARNAUGH-tábla

AB\CD	00	01	11	10
00	m_0	m_1	m_3	m_2
01	m_4	m_5	m_7	m_6
11	m_{12}	m_{13}	m_{15}	m_{14}
10	m_8	m_9	m_{11}	m_{10}

		C			
A	00	m_0	m_1	m_3	m_2
	01	m_4	m_5	m_7	m_6
	11	m_{12}	m_{13}	m_{15}	m_{14}
	10	m_8	m_9	m_{11}	m_{10}
		D			

		A			
D	00	m_8	m_{12}	m_4	m_0
	01	m_{10}	m_{14}	m_6	m_2
	11	m_{11}	m_{15}	m_7	m_3
	10	m_9	m_{13}	m_5	m_1
		B			

Logikai függvények egyszerűsítése

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- a szomszédos mintermek megkeresése, párba válogatása (Karnaugh-táblán grafikusán ábrázolva)
- a lehetséges összevonások után a kiadódó termek közül szintén meg kell keresni a szomszédosakat
- az eljárást addig kell folytatni, amíg a logikai függvény olyan szorzatok összege nem lesz, amelyekből már egyetlen változó sem hagyható el anélkül, hogy a logikai függvény meg nem változna
- az ilyen logikai összegekben szereplő logikai szorzatok a **prímimplikánsok**

Egyszerűsítés szomszédos mintermek összevonásával

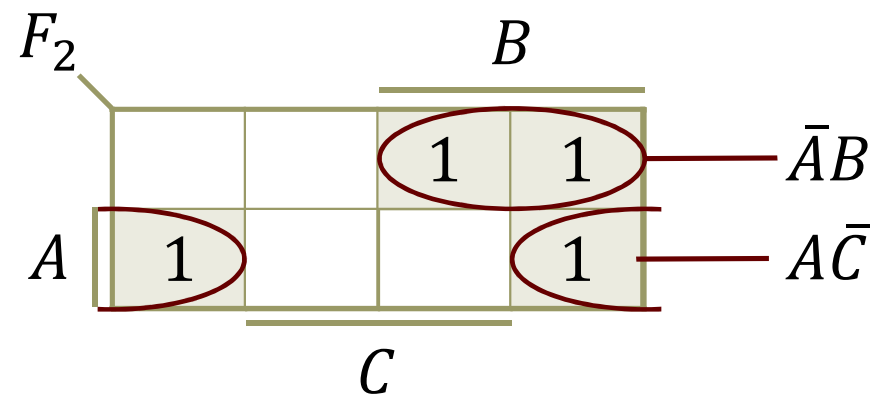
	$A(2^2)$	$B(2^1)$	$C(2^0)$	F_1
0	0	0	0	0
1	0	0	1	0
2	0	1	0	1
3	0	1	1	1
4	1	0	0	1
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

$$F = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}BC + A\bar{B}\bar{C} + ABC\bar{C}$$

$$F = m_2^3 + m_3^3 + m_4^3 + m_6^3$$

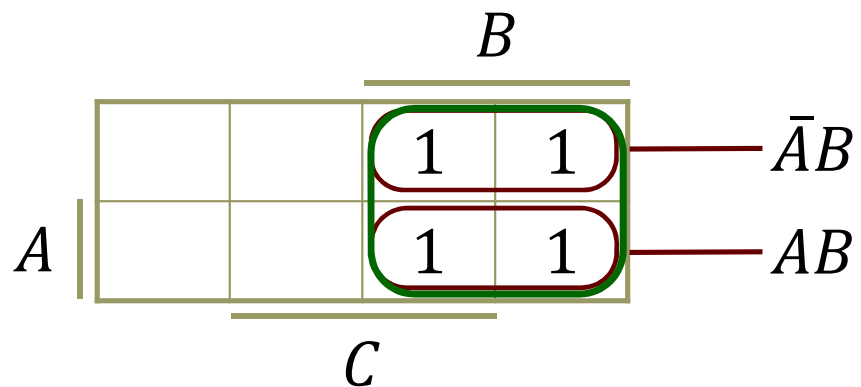
$$F = \bar{A}B(\bar{C} + C) + A\bar{C}(\bar{B} + B)$$

$$F = (m_2^3 + m_3^3) + (m_4^3 + m_6^3)$$



$$F = \bar{A}B + A\bar{C}$$

Példa az összevonásra



$$F = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}BC + ABC + AB\bar{C} =$$

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

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

Logikai függvények egyszerűsítése

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

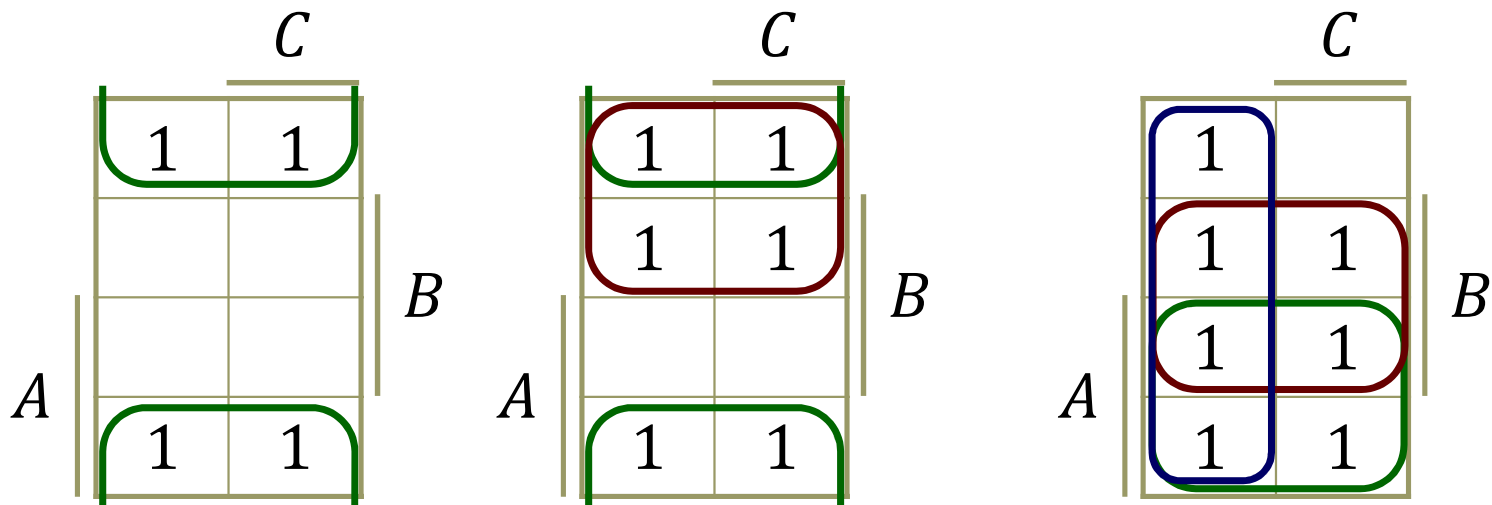
Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

Az olyan logikai összegekben szereplő logikai szorzatokat **prímimplikánsok**nak nevezzük, amelyekből már egyetlen változó sem hagyható el anélkül, hogy a logikai függvény meg nem változna

A Karnaugh-tábla segítségével történő függvényegyszerűsítés szabályai:

- Minden 1-est le kell fedni legalább egy huroknak, 0 nem kerülhet egyik hurokba sem
- Mindig annyi 1-est lehet összevonni, amelyek száma megfelel 2 valamelyik egész hatványának
- Az összevonások alakja mindig téglalap kell legyen, ugyanis csak azok a termek szomszédosak egymással, de az összevonás folytatódhat a tábla másik szélén.
- Minél több 1-est vonunk össze, annál több logikai változót hagyhatunk el a szorzatból (két 1-es összevonásakor 1 változót, négy 1-es összevonásakor 2 változót, nyolc 1-es összevonásakor 3 változót stb. hagyhatunk el.).
- Egyedülálló 1-es esetén egyszerűsítésre nincs mód, ekkor a teljes minterm felírásra kerül (egyes hurok) – egyetlen változót sem hagyhatunk el.
- Egy-egy Karnaugh-táblában szereplő 1-es akár több prímimplikánsban is szerepelhet, azaz a hurkok egymásba nyúlhatnak.
- Úgy kell minden 1-est lefedni, hogy ezt a lehető legkevesebb számú hurokkal tegyük, ezért a lehető legnagyobb hurkokat kell keresni.

Példa összevonásra

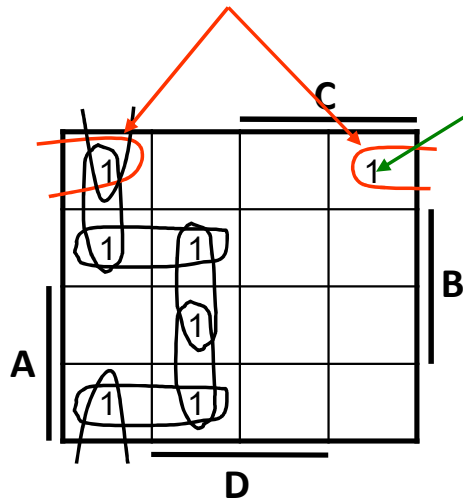


További fogalmak

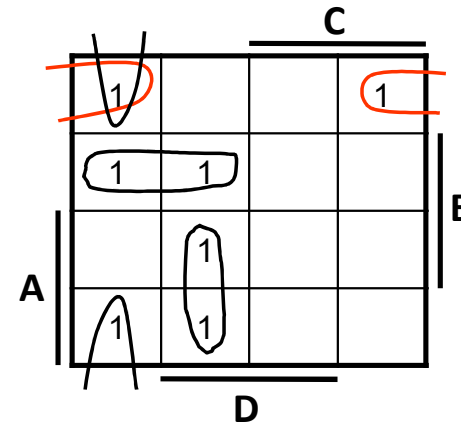
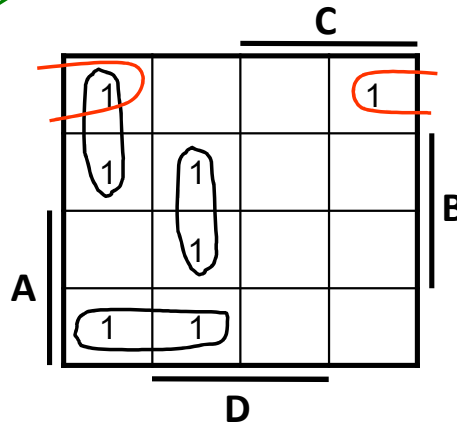
- A Karnaugh táblán azoknak az 1-et tartalmazó celláknak, amelyek az összevonás során csak egy hurokban szerepelnek, olyan mintermek felelnek meg, amelyeket csak egy prímisszorzó tud lefedni. Ezek a mintermek a **megkülönböztetett mintermek**.
- A **lényeges prímisszorzó** olyan prímisszorzó, amely legalább egy megkülönböztetett mintermet helyettesít.

Lefedés prímiimplikánsokkal

Lényeges prímiimplikáns



Megkülönböztetett minterm



Az összes
prímiimplikáns

Egyenértékű összevonások



Ötváltozós függvény ábrázolása

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$E=0$

	<u>C</u>			
	1			1
		1	1	
<u>A</u>	1	1	1	
	1			1
	<u>D</u>			

$E=1$

	<u>C</u>			
				1
		1		
<u>A</u>	1	1		
				1
	<u>D</u>			

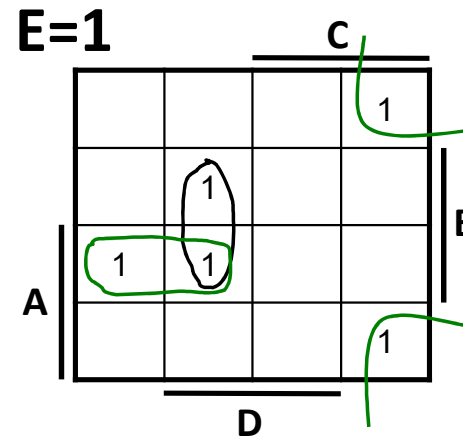
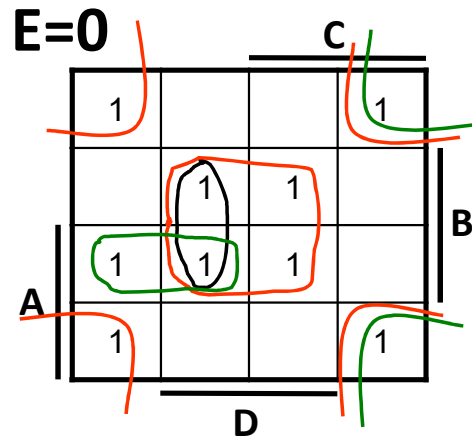
	<u>D</u>				<u>C</u>			
<u>A</u>								
	<u>E</u>		<u>E</u>			<u>C</u>		

Ötváltozós függvény ábrázolása

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék



$$F = \underline{BD\bar{E}} + \underline{BDE} + \underline{ABC\bar{C}} + \underline{BC\bar{D}} + \underline{BCD}$$

Karnaugh tábla összefoglalás

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- logikai függvények egyszerűsítése
 - minterm és maxterm alakból
- inverz peremezés
- mintermekkel és implikánsokkal kapcsolatos fogalmak
- lefedés príimplikánsokkal
- ötváltozós függvény Karnaugh táblája

Kétszintű és többszintű megvalósítás

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

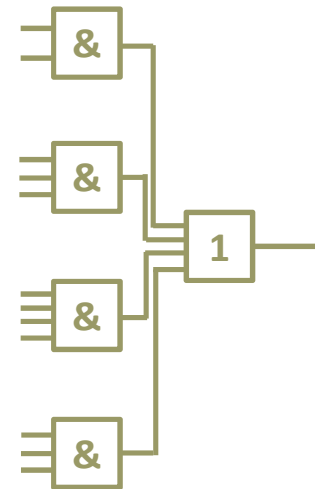
Karnaugh-tábla \rightarrow $\square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square$

Kétszintű hálózat

További egyszerűsítés:

pl. kiemelés $\rightarrow \square \cdot (\square + \square \cdot \square) + \square \cdot \square \cdot (\square \cdot \square + \square)$

Többszintű hálózat



Tematika

- A rendszer- és irányításelmélet feladatai. Rendszerek leírása és modellezése
- Logikai változók, alaplőveletek, kifejezések, függvények kanonikus alakjai és minimalizálása.
- Kombinációs hálózatok statikus viselkedése és tranziensei (hazárdok).
- Sorrendi hálózatok. Moore és Mealy automaták.
 - Szinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok tervezése.
 - Aszinkron sorrendi hálózatok dinamikai problémái (versenyhelyzetek).

Hazárdjelenségek kombinációs hálózatokban

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- **véges jelterjedési sebesség** → időkésés

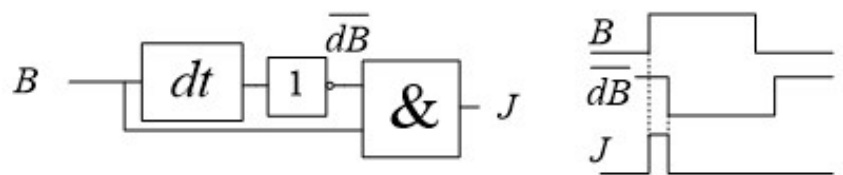
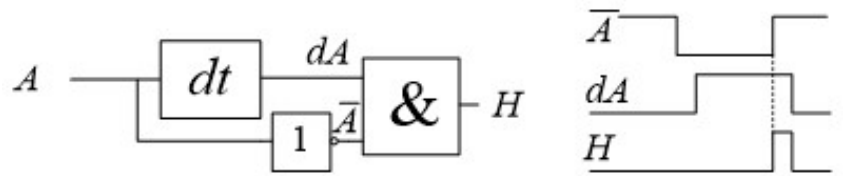
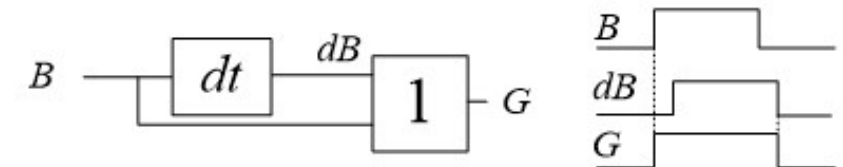
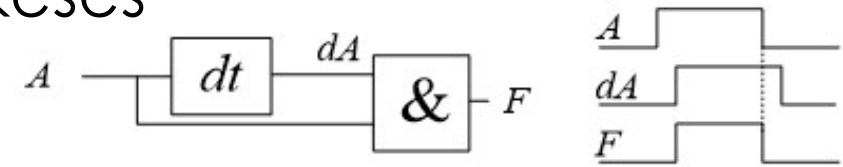
- kapuk bemenete és kimenete között
 - **megszólalási idő** (propagation delay)
- két kapu között

- **Hazárdok:** a kimeneti kombinációk

- a tervezettől eltérnek
- véletlenszerűen fellépnek
- átmeneti ideig tartanak

- **ki kell küszöbölni**

- a fellépésüket,
- ha nem lehet, akkor a hatásukat

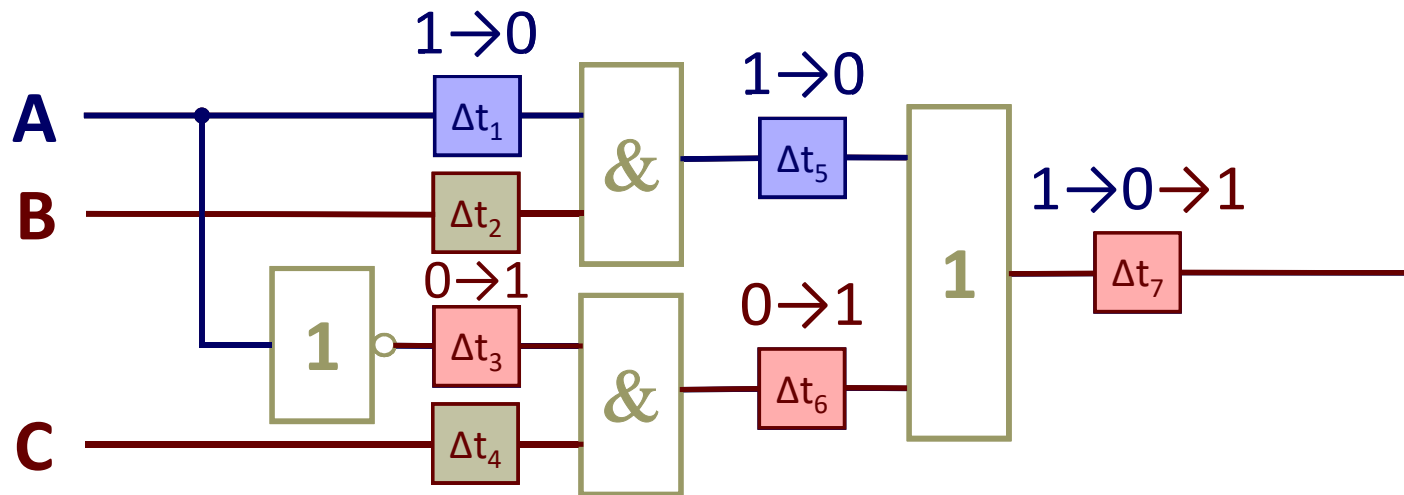


Jelterjedés

$$F = AB + \bar{A}C$$

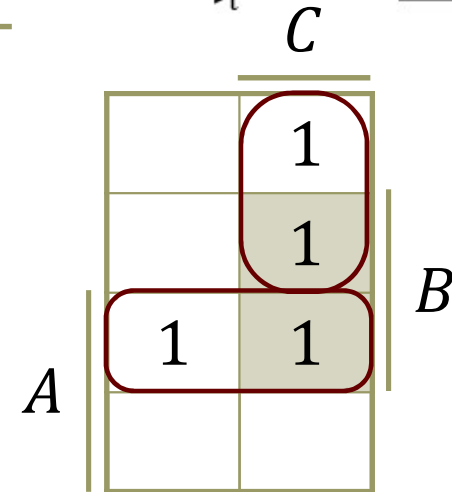
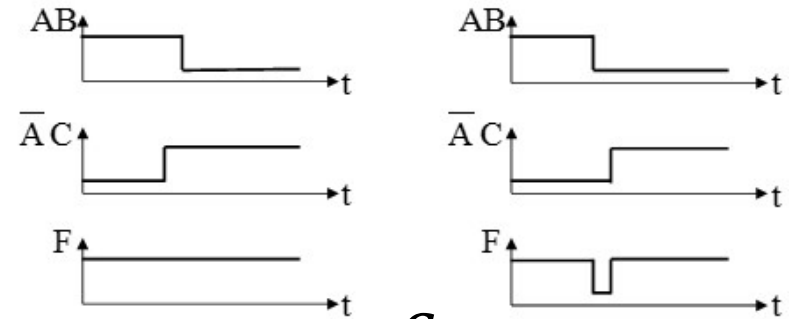
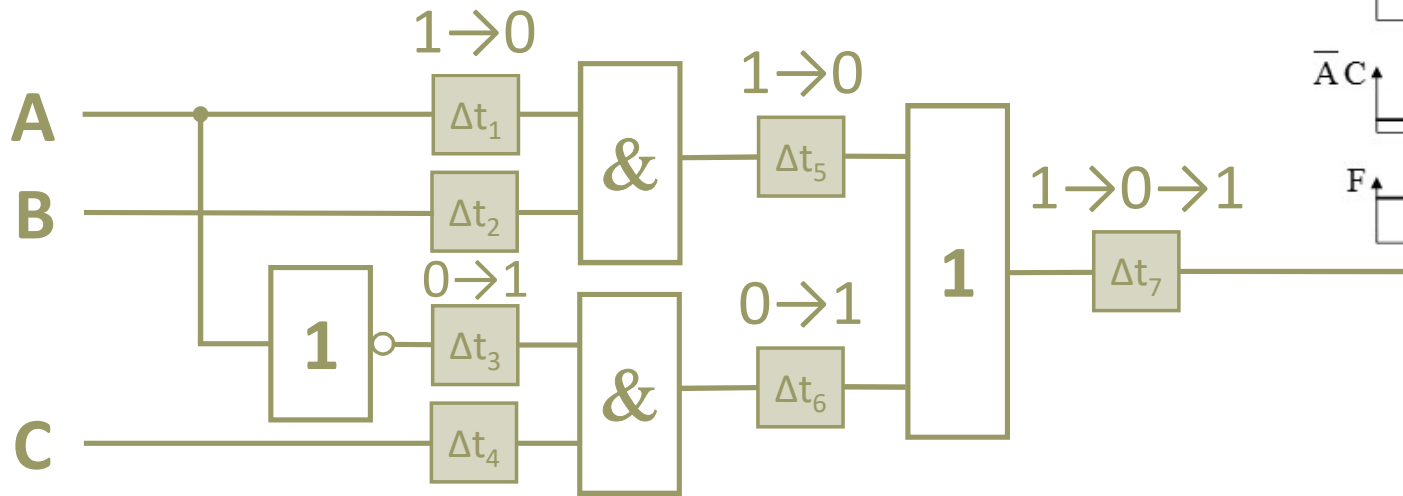
$$ABC = 111$$

$$ABC = 011$$



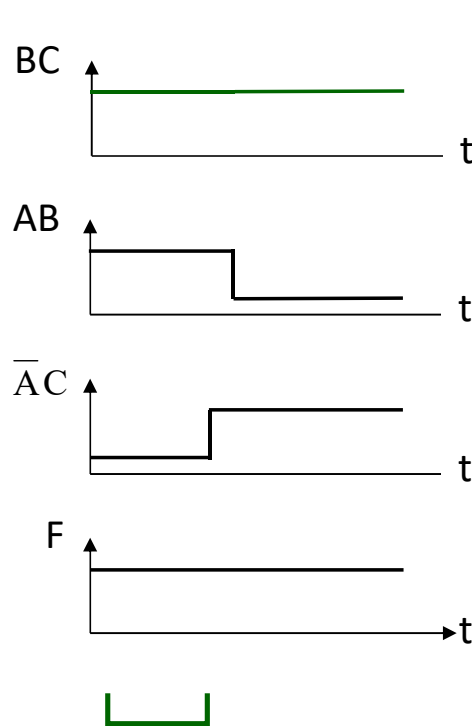
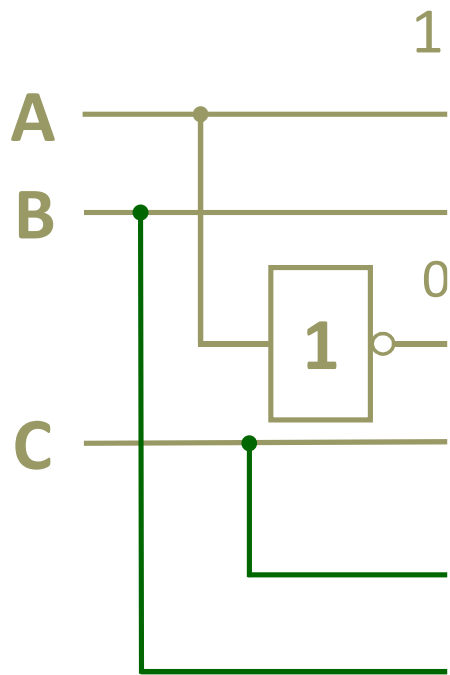
Statikus hazárd

$$F = AB + \bar{A}C \gg ABC = 111 \rightarrow ABC = 011$$

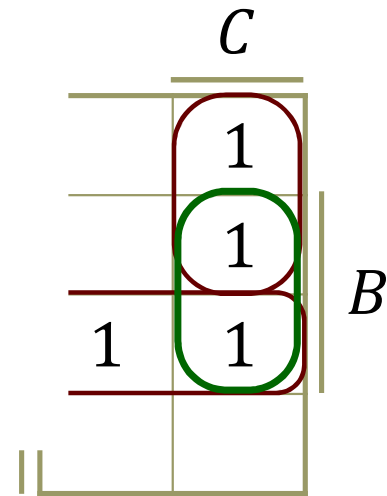
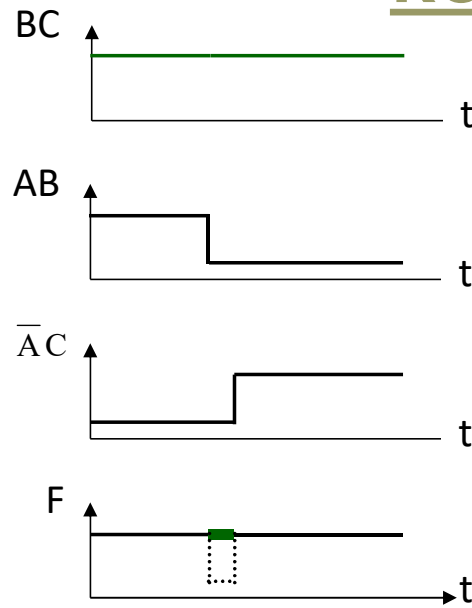


Statikus hazard kiküszöbölése

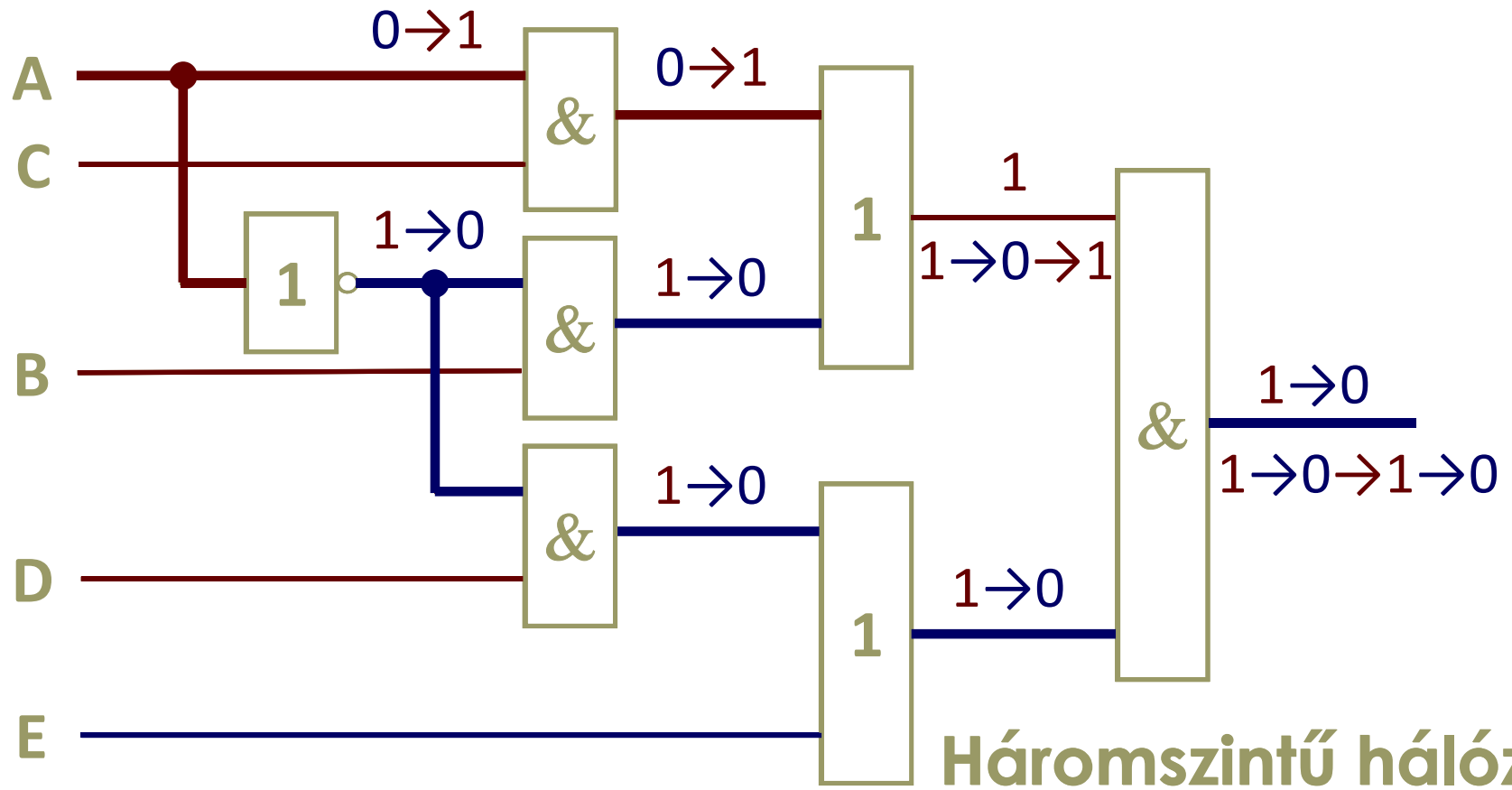
$$F = AB + \bar{A}C + BC$$



Kétszintű hálózat

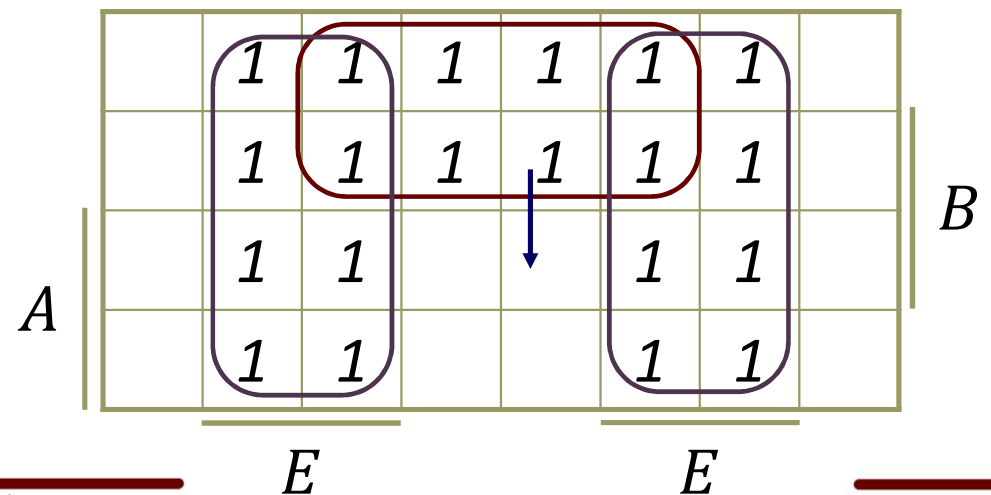
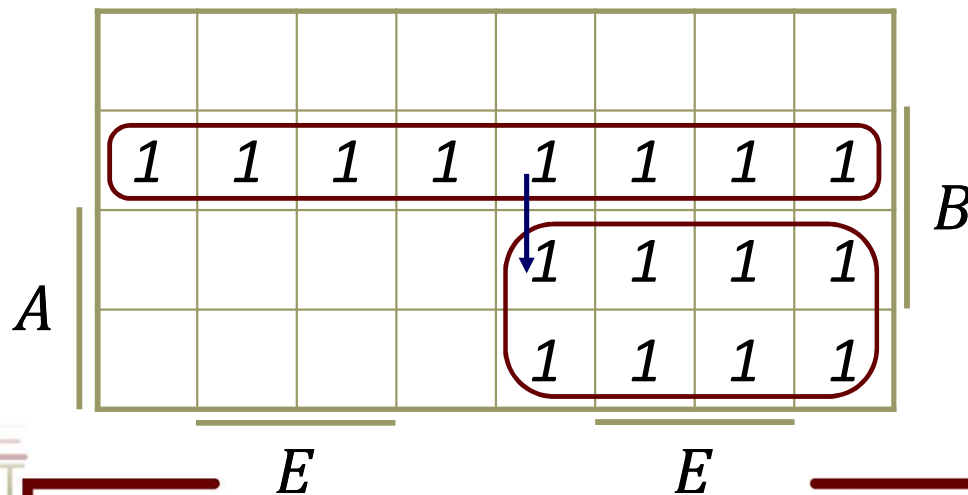
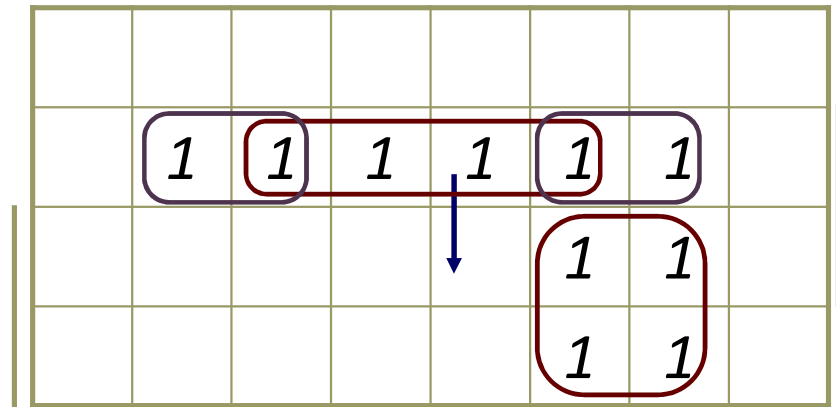
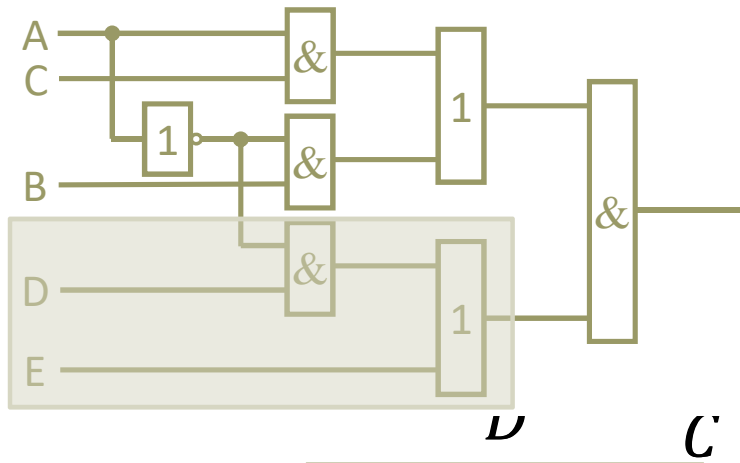


Dinamikus hazárd



Háromszintű hálózat

Dinamikus hazard



Dinamikus hazard

- **Kettőnél többszintű hálózatok** esetén a jelterjedési idő további rendellenes működést is okozhat
- olyan bemeneti jel változások esetén, amelynek során csak **egyetlen bemenet változik**, és
- a két bemeneti kombinációhoz tartozó **függvényértékek különbözőek**, akkor a kimeneten előfordulhat $1 \rightarrow 0 \rightarrow 1 \rightarrow 0$, vagy $0 \rightarrow 1 \rightarrow 0 \rightarrow 1$ változás.

A dinamikus hazard kivédése:

- az egyes szinteken történő statikus hazardmentesítéssel,
- vagy a hálózat kétszintű megvalósításával lehetséges.

Funkcionális hazard

- Ha egy hálózat bemenetén egyszerre több jel változik, akkor ezt a változást a hálózat szinte biztosan nem egyidejűnek érzékeli. Ennek oka, hogy az egyes bemenetekre kapcsolódó kapuk késleltetése nem feltétlenül egyforma, de maguk a jelváltozások sem történnek egyidőben. Az ilyen bemeneti jel változás okozta helytelen működést funkcionális hazardnak nevezzük. A funkcionális hazard elleni védekezés kizárólag a bemeneti jelek megfelelő kapcsolásával oldható meg.

Összefoglalás

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- Statikus hazard
- Dinamikus hazard
- Funkcionális hazard

