



BME



KJIT

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

Irányítástechnika I.

Előadó: **Dr. Bede Zsuzsanna**, adjunktus

Összeállította: **Dr. Sághi Balázs**, egy. docens

Dr. Tarnai Géza, egy. tanár



BME



KJIT

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

Irányítástechnika I.

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/iranyitastechnika-i
- Gyakorlatok:

kedd	10:15-12:00	102
szerda	8:15-10:00	202
csütörtök	8:15-10:00	102
csütörtök	12:15-14:00	102
- Laborok:

• felkészülés	1. mérés	5-6 héten
• füzet	2. mérés	11-12 héten
	3. mérés	13-14 héten
- HF:
 - 3. mérésre
- 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).

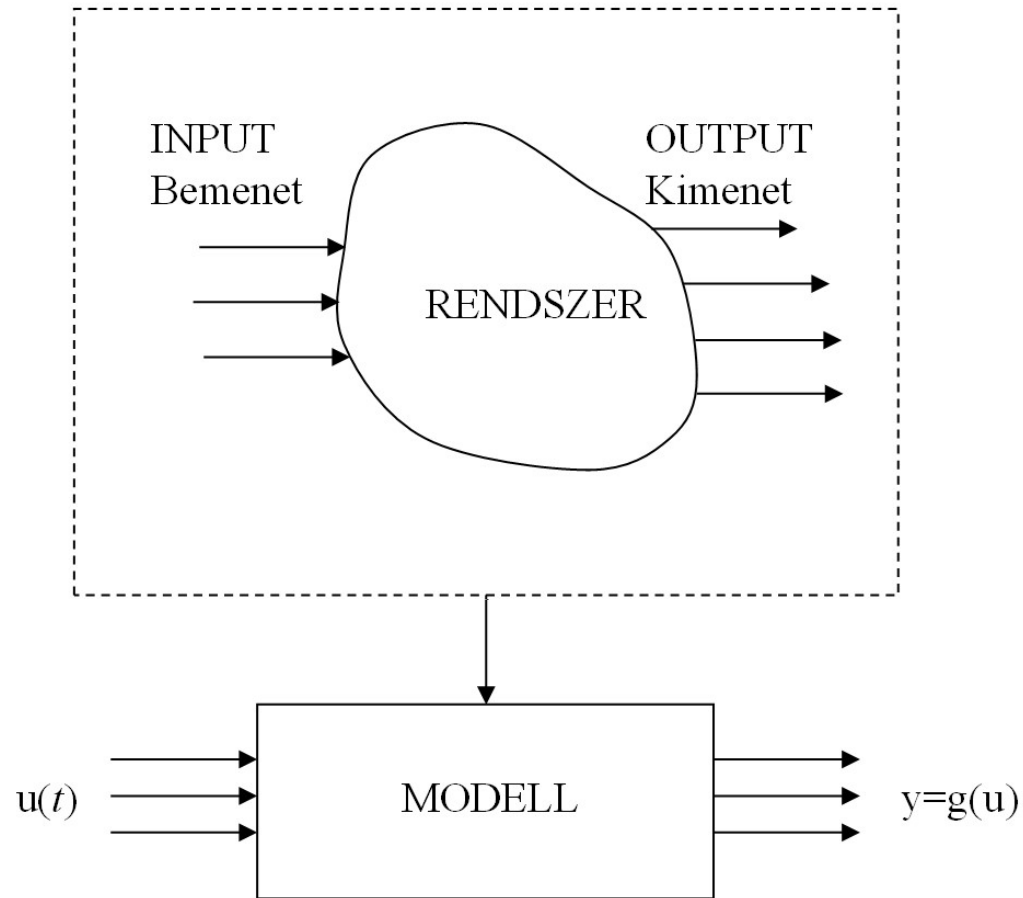
A rendszer fogalma

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

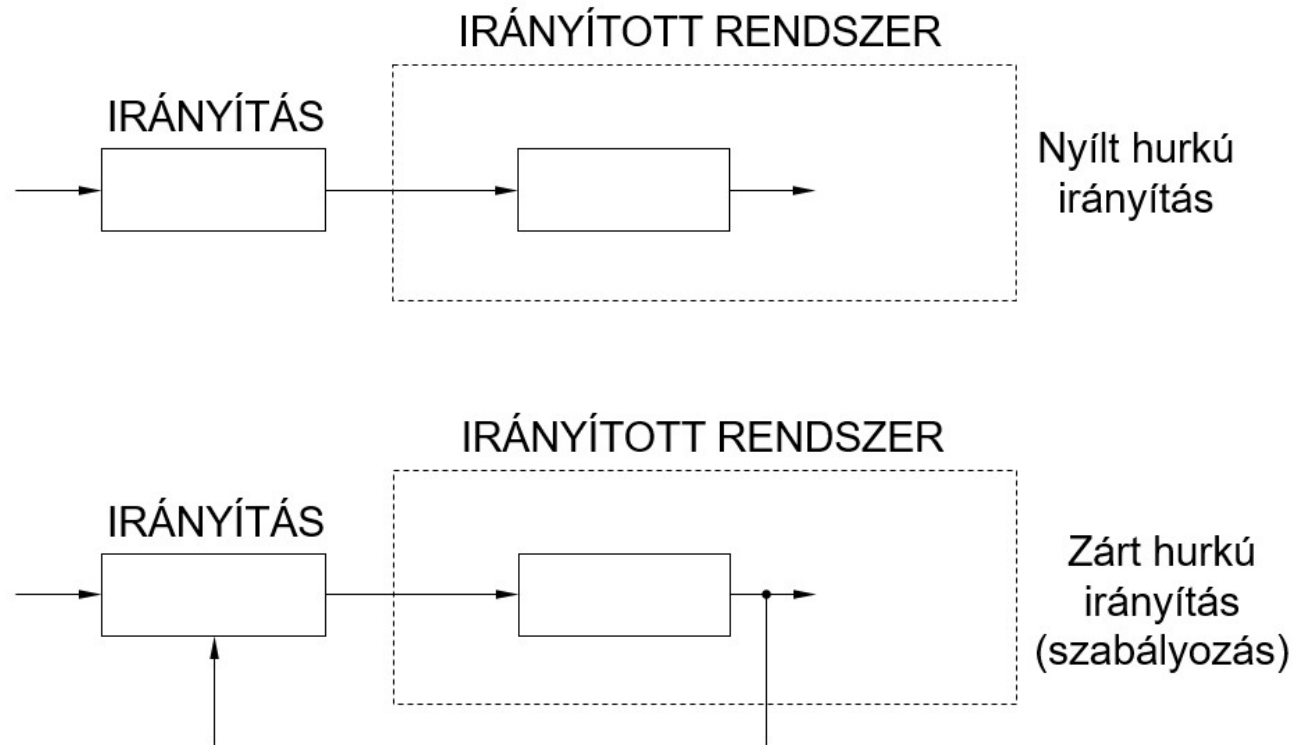
Az irányítás feladata a rendszer kívánt viselkedésének eléréséhez szükséges „helyes bemenetek” kiválogatása.

A rendszer- és irányításelmélet feladatai

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

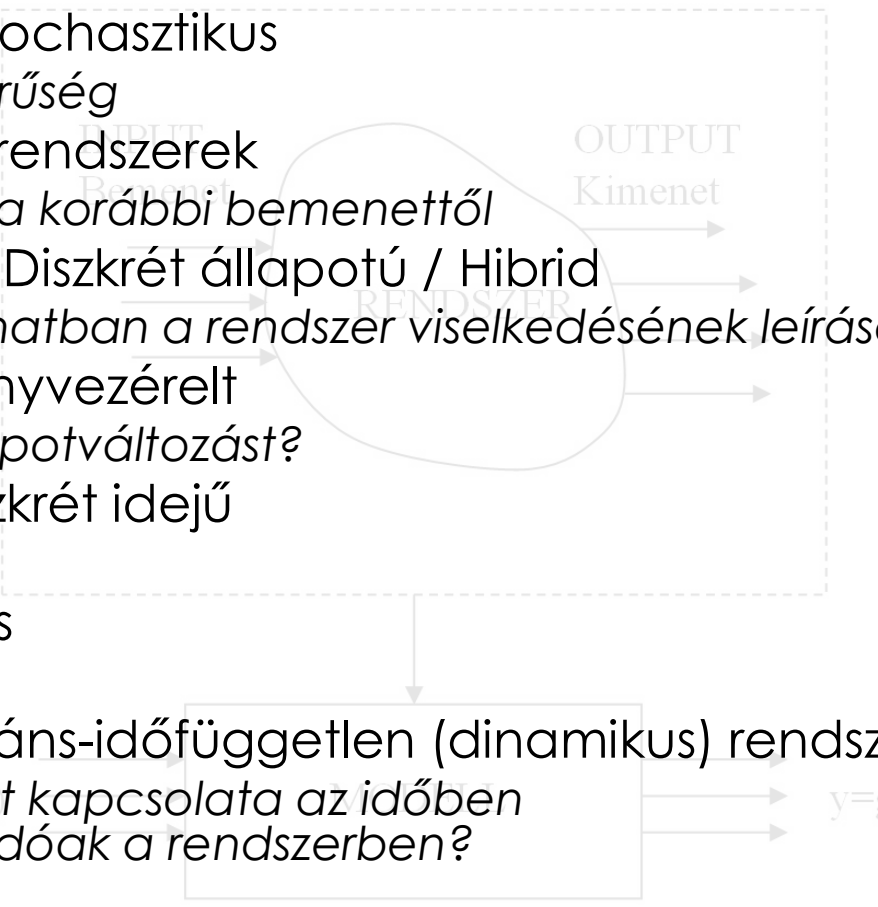
Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

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?*
- 
- The diagram shows a central block labeled 'RENDSZER' (System) with a dashed border. It has several input arrows from the left and output arrows to the right. One output arrow is labeled 'OUTPUT' and 'Kimenet'. Below the system block, there is a box containing the equation $y=g(u)$. A vertical arrow points from the system block down to this box. The background of the diagram is a light gray grid.

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

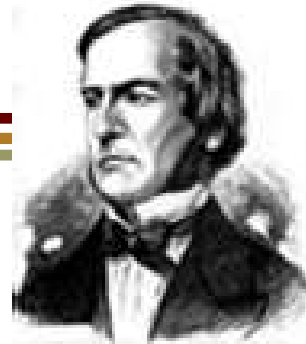
- A rendszer- és irányításelmélet feladatai. Rendszerek leírása és modellezése
- Logikai változók, alaplűveletek, kifejezések, függvények kanonikus alakjai és minimalizálása.
- Kombinációs hálózatok statikus viselkedése és tranziensei (hazárdok).
- Sorrendi hálózatok. Moore és Mealy automaták.
 - Szinkron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

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 alapszabványok:

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

$$1 \cdot 1 = 1$$

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

$$0 + 0 = 0$$

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

Boole-algebra

Logikai algebrai kifejezések:

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

Boole-algebra

- kommutativitás, felcserélhetőség

$$A + B = B + A$$

$$A \cdot B = B \cdot A$$

- asszociativitás, csoportosíthatóság

$$A + B + C = A + (B + C)$$

$$A \cdot B \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$$

- abszorpció, elnyelési tulajdonság

$$A + A \cdot B + A \cdot B \cdot C + \dots = A$$

$$A \cdot A + B \cdot A + B + C \cdot \dots = A$$

- disztributivitás, összekapcsolható

$$A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$$

$$A + (B \cdot C) = (A + B) \cdot (A + C)$$

$$A \cdot A + A \cdot C + B \cdot A + B \cdot C = A \cdot (1 + C + B) + BC$$

- De Morgan-azonosságok

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

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

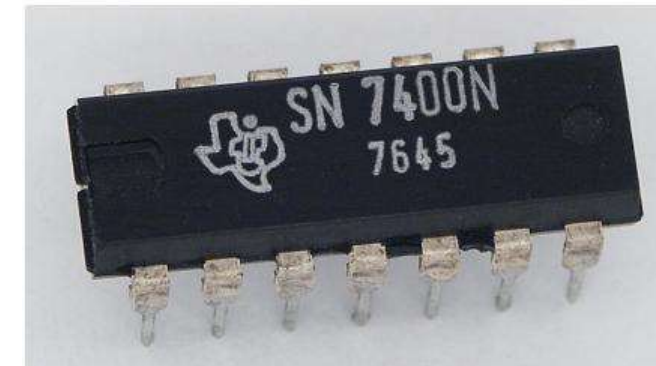
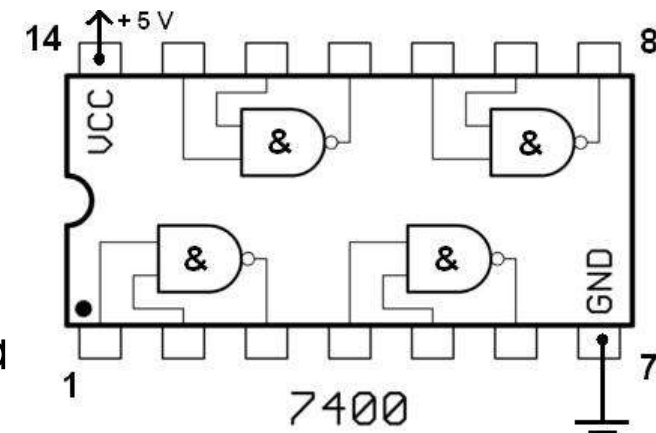
Logikai függvények megvalósítása

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
- ...



Logikai függvények megvalósítása

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- Kapuáramkörök

- alaplógika

- AND,

- összetett

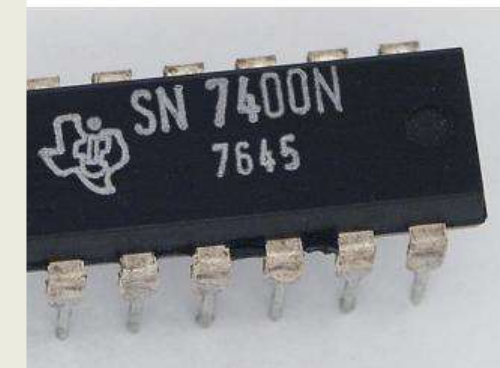
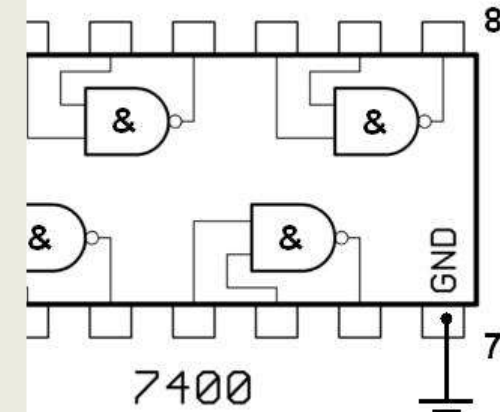
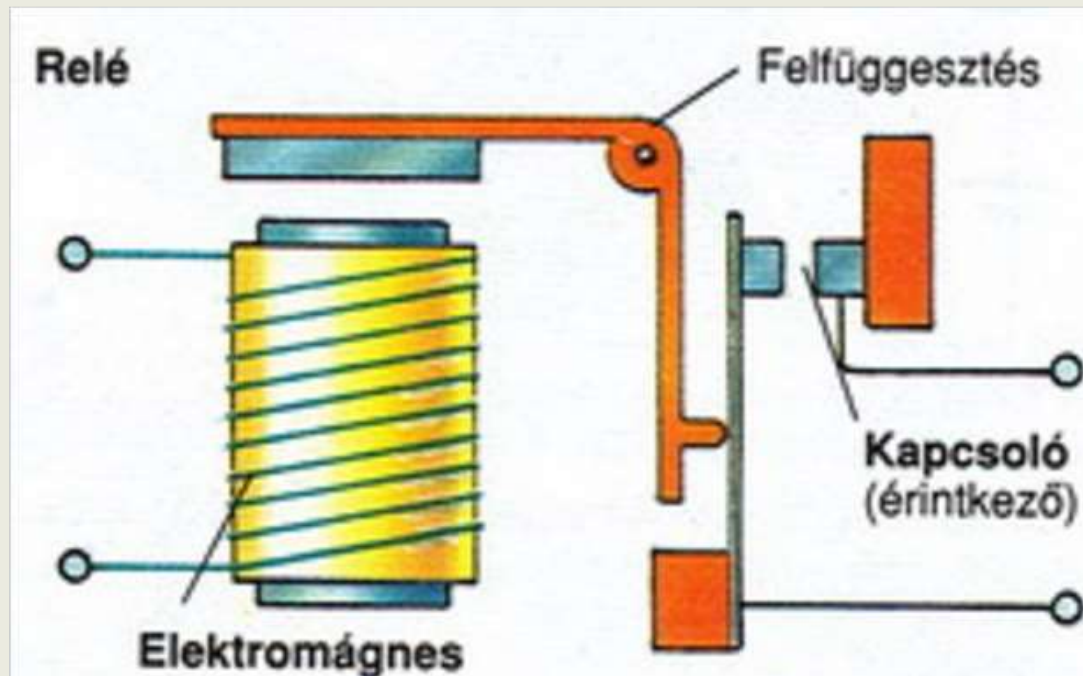
- NAND

- Jelfogók

- Számítógépek

- Pneumatika

- ...



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

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

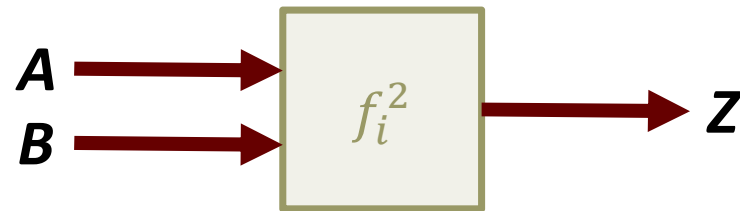
$$f_i^2(A, B) = \overline{f_{15-i}^2(A, B)}$$

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	\oplus	+		\odot	\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



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

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

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 pozitív vagy negatív 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 ponált 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

A	B	C	F_3
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

$$F_3 = \bar{A}\bar{B}\bar{C} + \bar{A}BC + (A\bar{B}\bar{C}) + (ABC\bar{C})$$

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

$$F = \sum^3 (2,3) + (4,6)$$

Nem teljesen határozott logikai függvények

A	B	C	F_3	F_{3a}	F_{3b}	F_{3c}	F_{3d}
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0	0
0	1	0	1	1	1	1	1
0	1	1	1	1	1	1	1
1	0	0	—	0	0	1	1
1	0	1	0	0	0	0	0
1	1	0	—	0	1	0	1
1	1	1	0	0	0	0	0

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

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

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

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

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	1
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

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

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

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

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

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

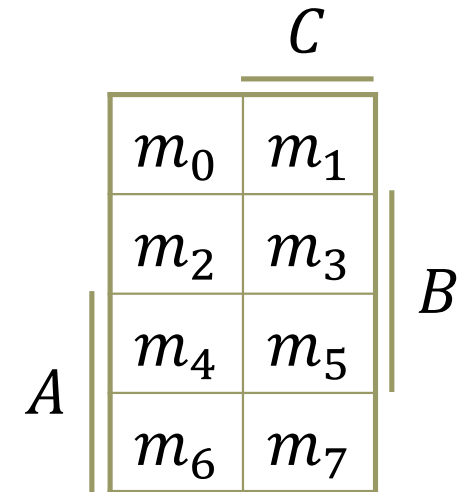
Mintermek minimalizálása

- **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

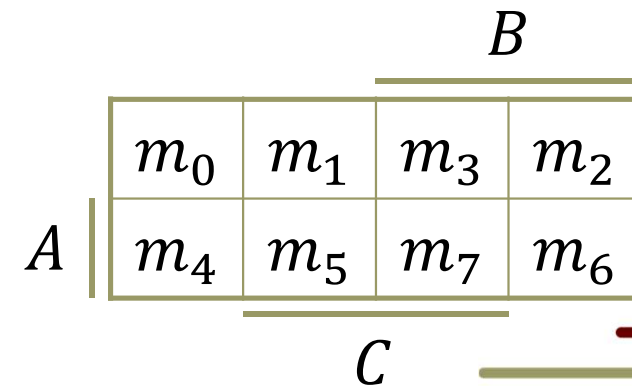
KARNAUGH-tábla igazságtáblából

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_4	m_5
1	0	m_6	m_7



A \ BC	00	01	11	10
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

F_2

	B	
A		1
		1

C

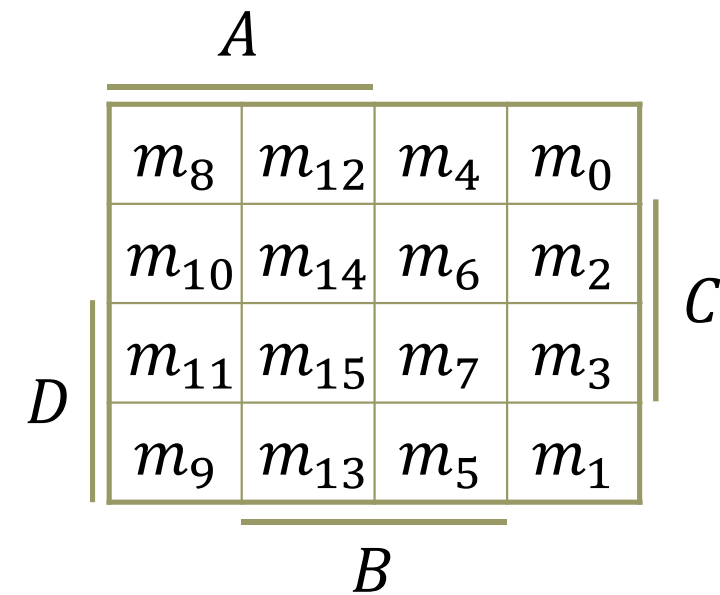
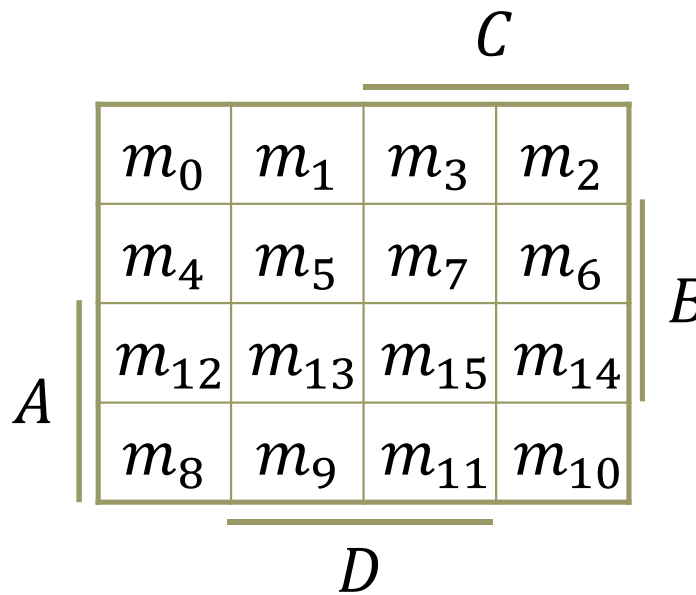
F_3

	B	
A	—	—
	1	1

C

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}



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

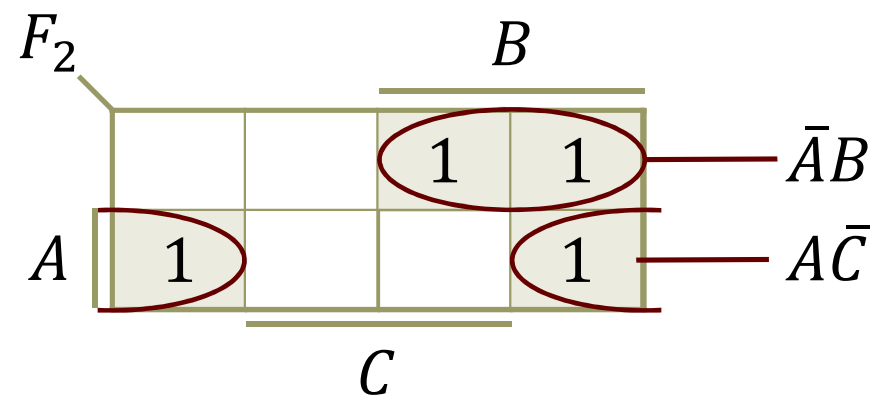
	$A(2^2)$	$B(2^1)$	$C(2^0)$	F_1
0	0	0	0	0
1	0	0	1	0
2	0	1	0	1
3	0	1	1	1
4	1	0	0	1
5	1	0	1	0
6	1	1	0	1
7	1	1	1	0

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

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

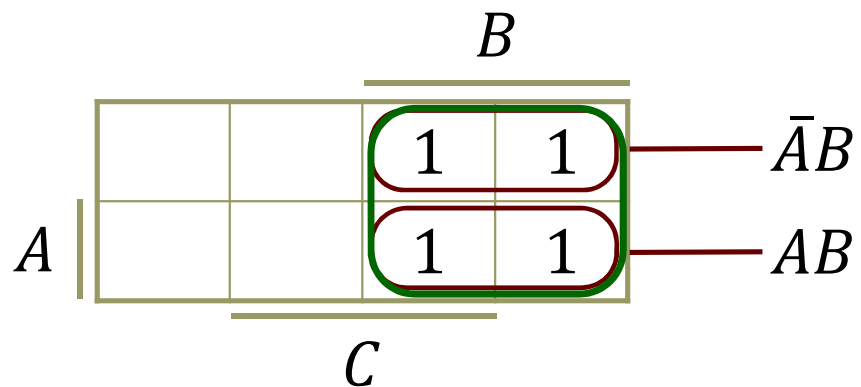
$$F = \bar{A}B(\bar{C} + C) + A\bar{C}(\bar{B} + B)$$

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



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

Példa az összevonásra



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

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

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

Egyszerűsítés Karnaugh-tábla segítségével

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

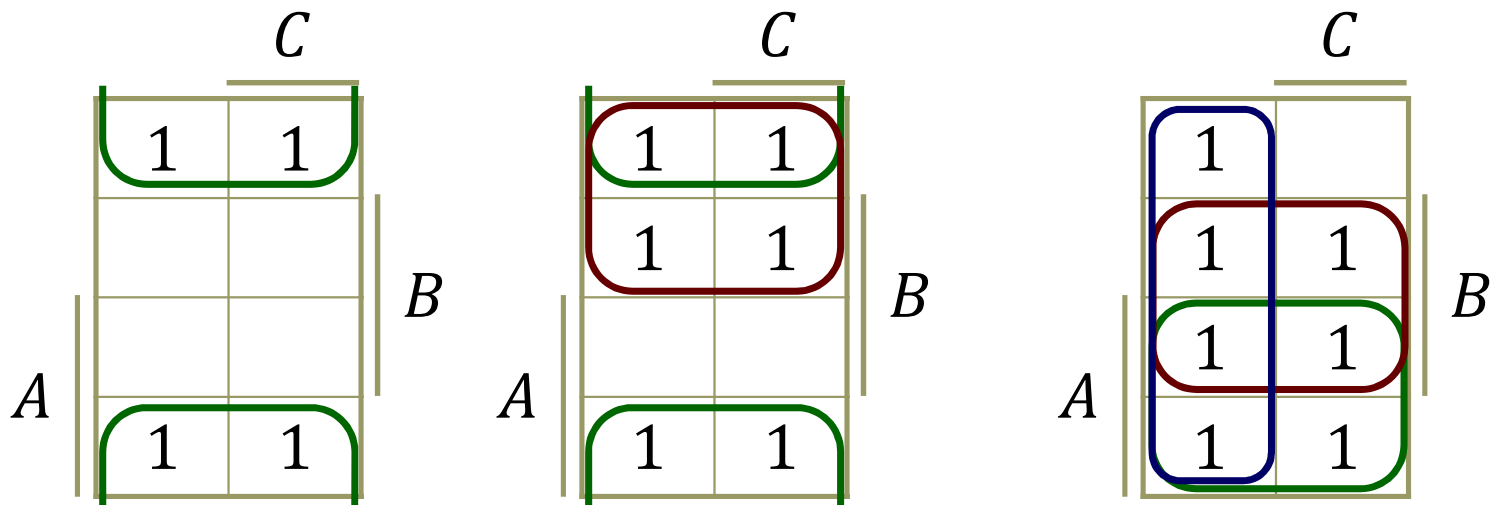
Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

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



Összevonás négyváltozós Karnaugh táblán

C

m_0	m_1	m_3	m_2
m_4	m_5	m_7	m_6
m_{12}	m_{13}	m_{15}	m_{14}
m_8	m_9	m_{11}	m_{10}

A

$$B \quad F = (m_0^4 + m_4^4) + (m_6^4 + m_7^4 + m_{14}^4 + m_{15}^4)$$

$D \quad C$

1			
1		1	1
		1	1

A

D

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

További fogalmak

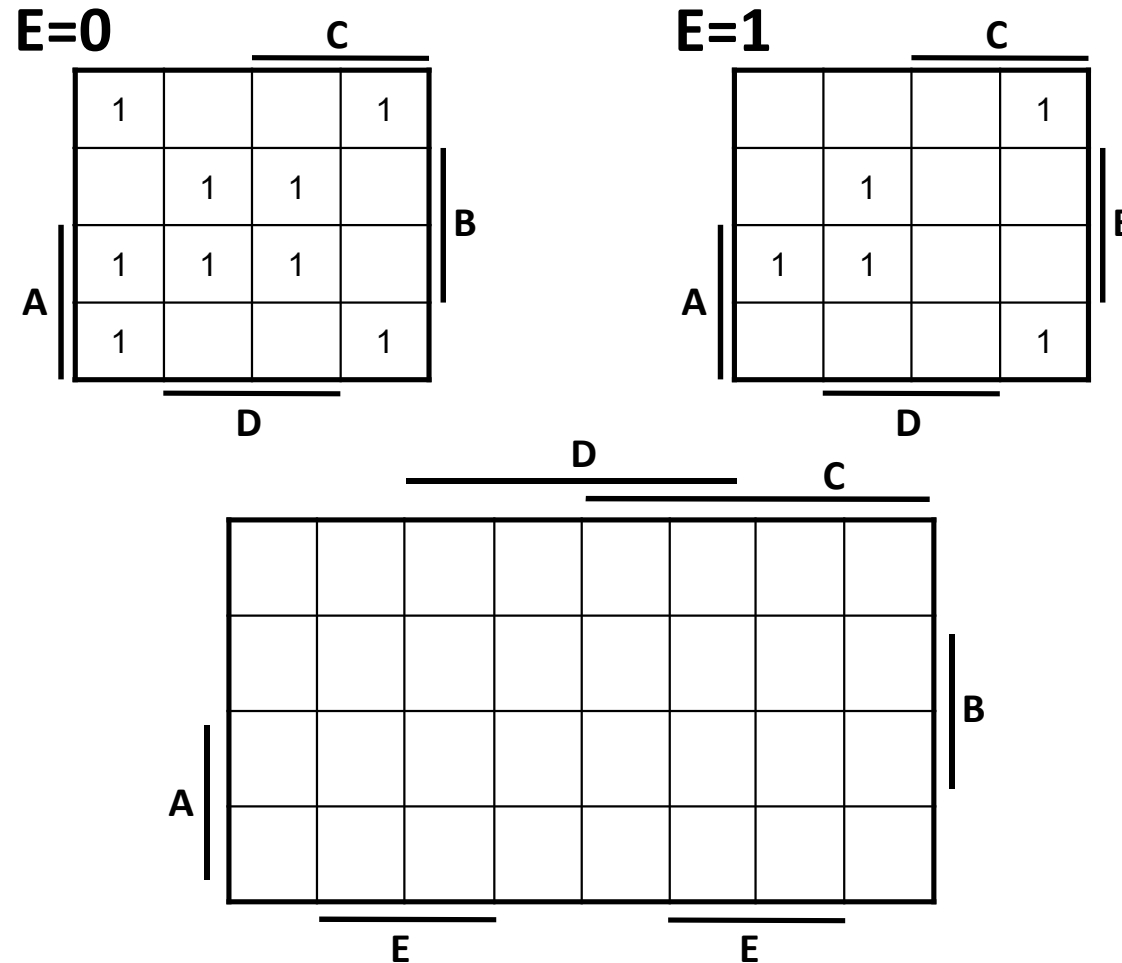
- A Karnaugh táblán azoknak az 1-et tartalmazó celláknak, amelyek az összevonás során csak egy hurokban szerepelnek, olyan mintermek felelnek meg, amelyeket csak egy prímisszorzó tud lefedni. Ezek a mintermek a **megkülönböztetett mintermek**.
- A **lényeges prímisszorzó** olyan prímisszorzó, amely legalább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

Ötváltozós függvény ábrázolása

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék



Karnaugh-táblával kapcsolatos fogalmak

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

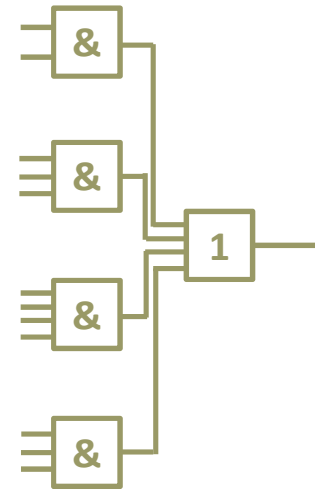
Karnaugh-tábla \rightarrow $\square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square \cdot \square + \square \cdot \square \cdot \square$

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

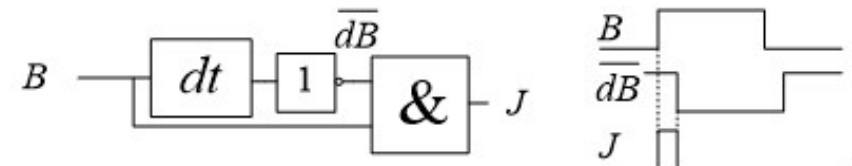
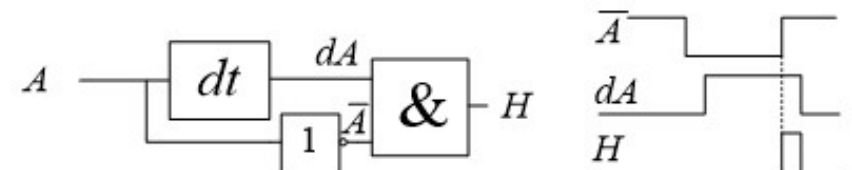
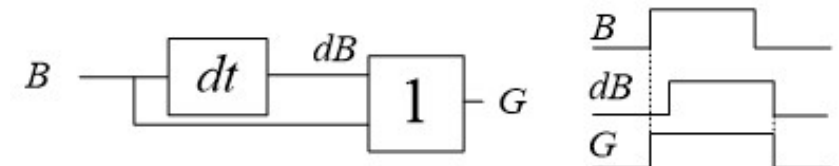
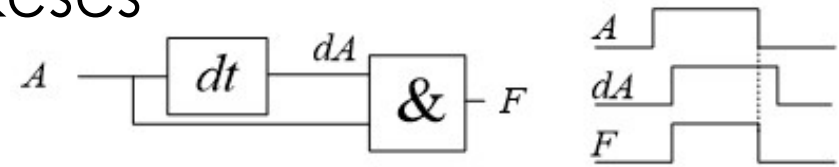
- kapuk bemenete és kimenete között
 - **megszólalási idő** (propagation delay)
- két kapu között

- **Hazárdok:** a kimeneti kombinációk

- a tervezettől eltérnek
- véletlenszerűen fellépnek
- átmeneti ideig tartanak

- **ki kell küszöbölni**

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

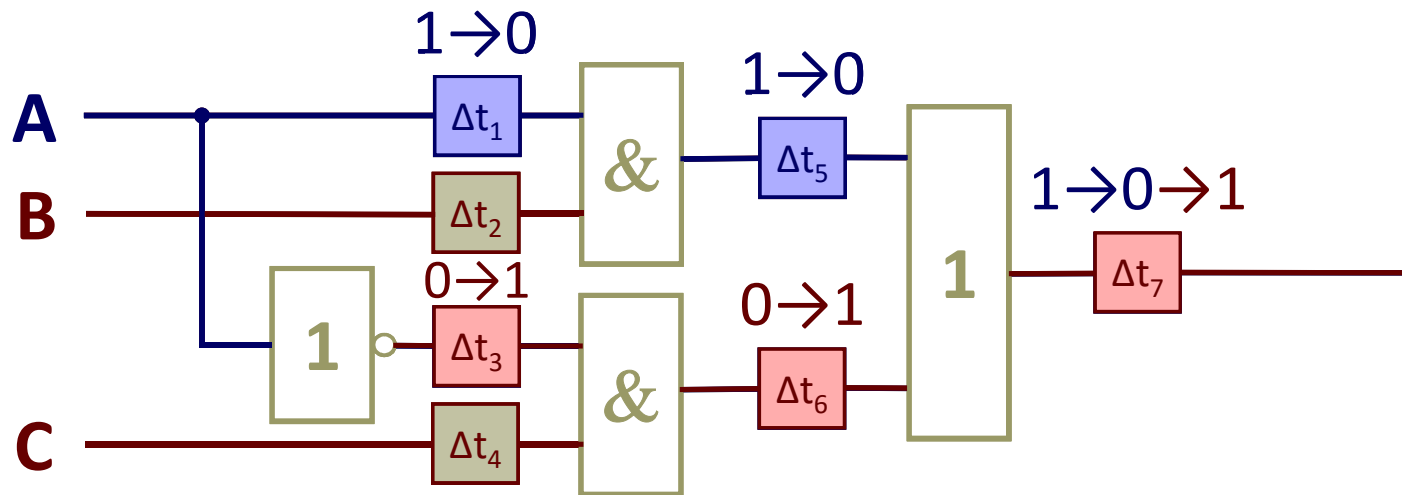


Jelterjedés

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

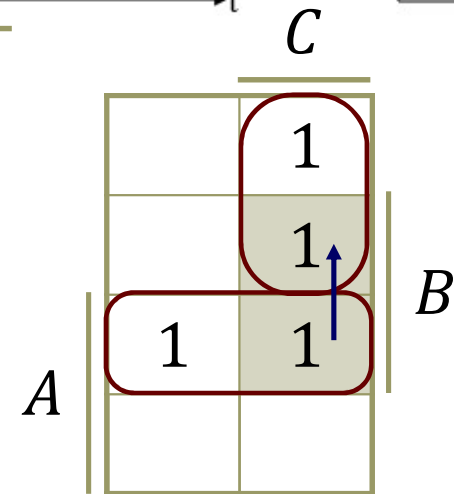
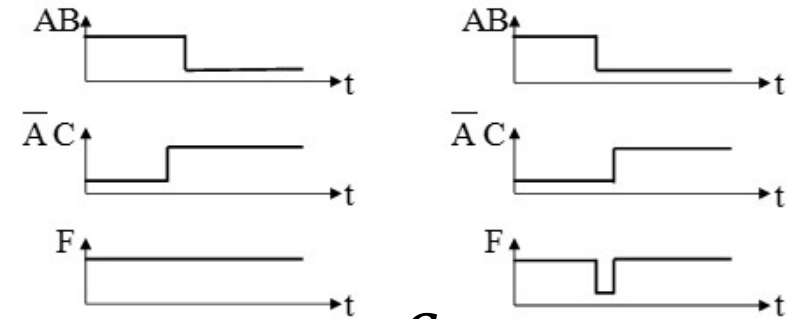
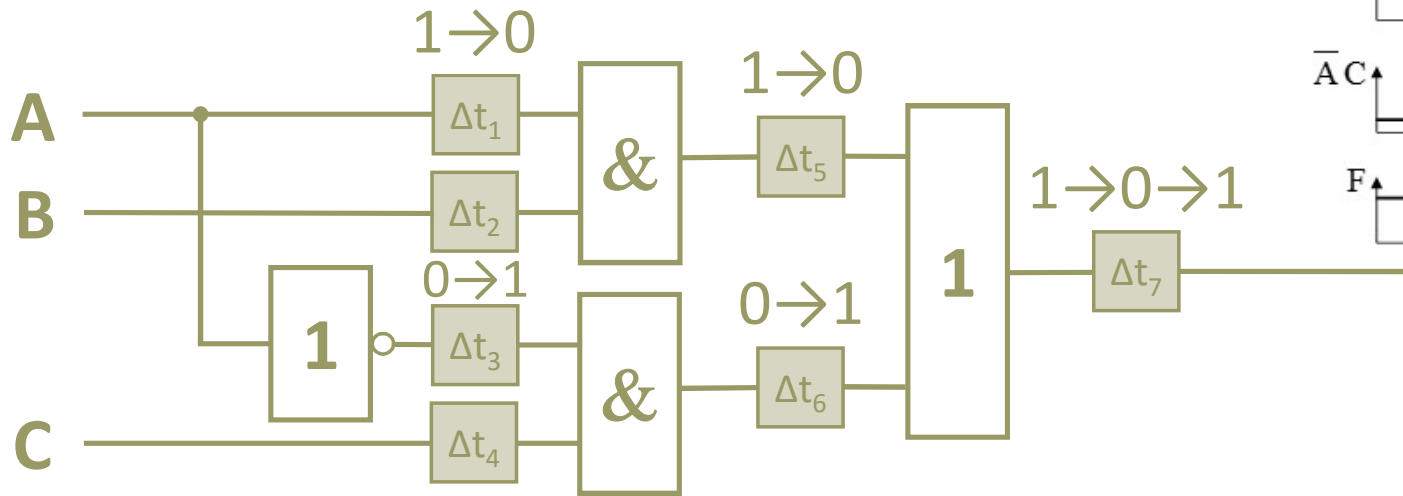
$$ABC = 111$$

$$ABC = 011$$



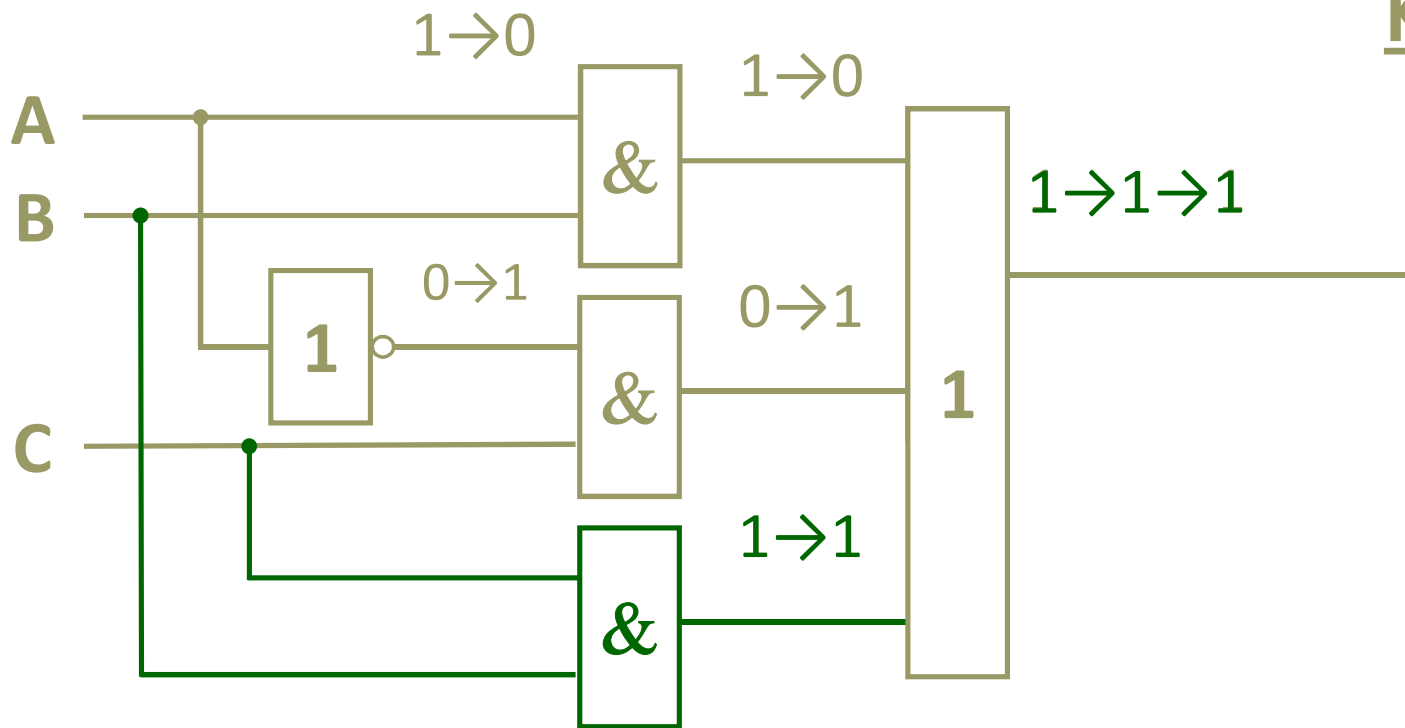
Statikus hazárd

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

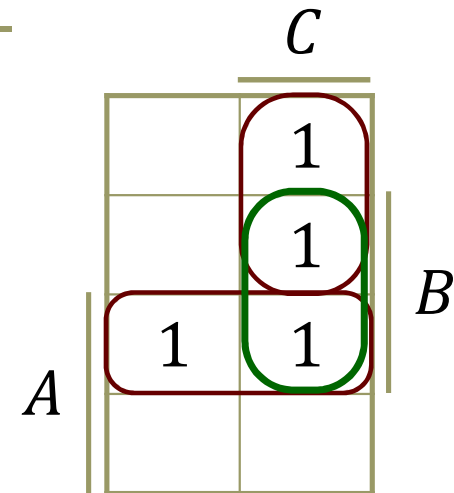


Statikus hazard kiküszöbölése

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

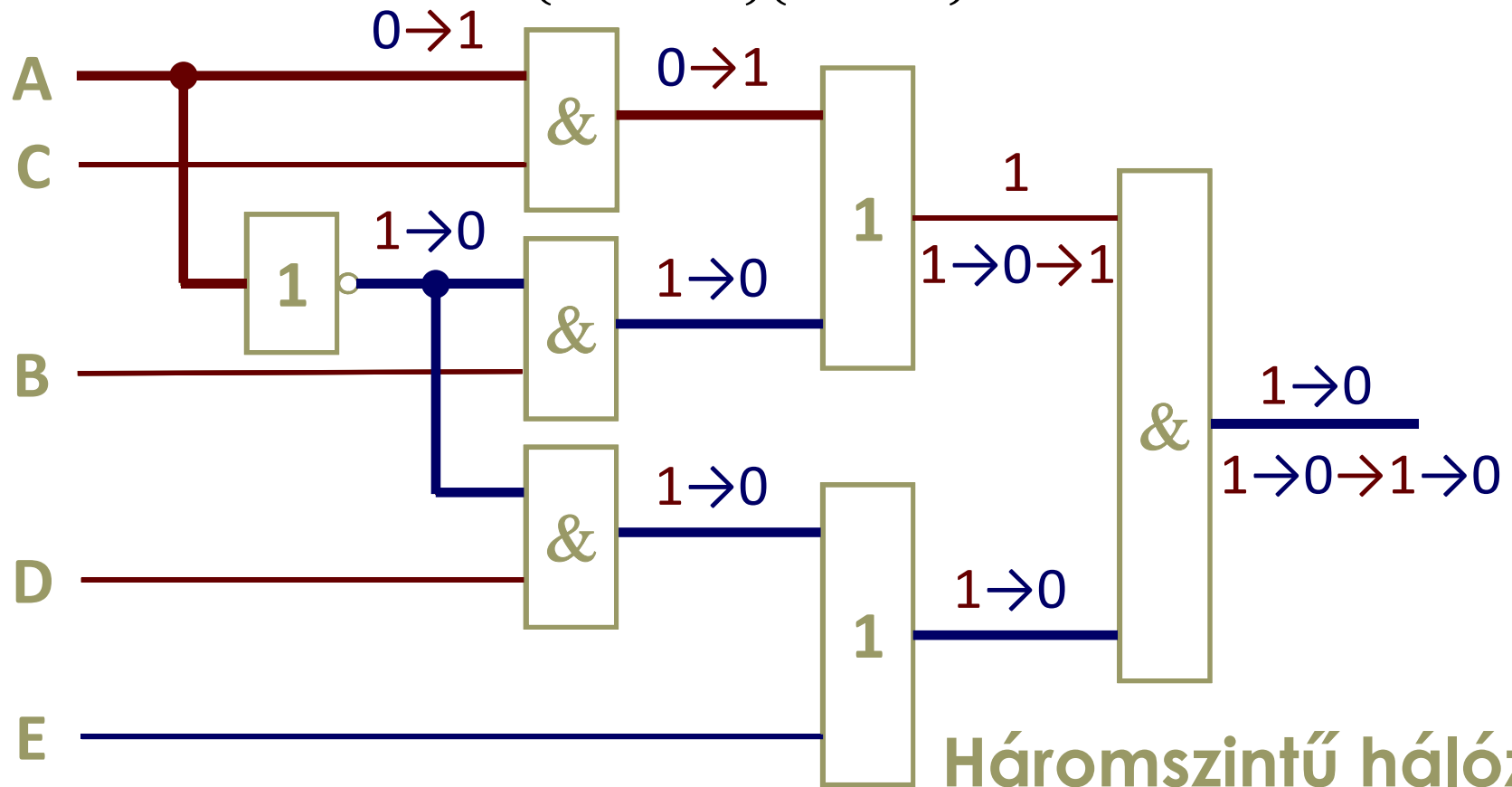


Kétszintű hálózat



Dinamikus hazard

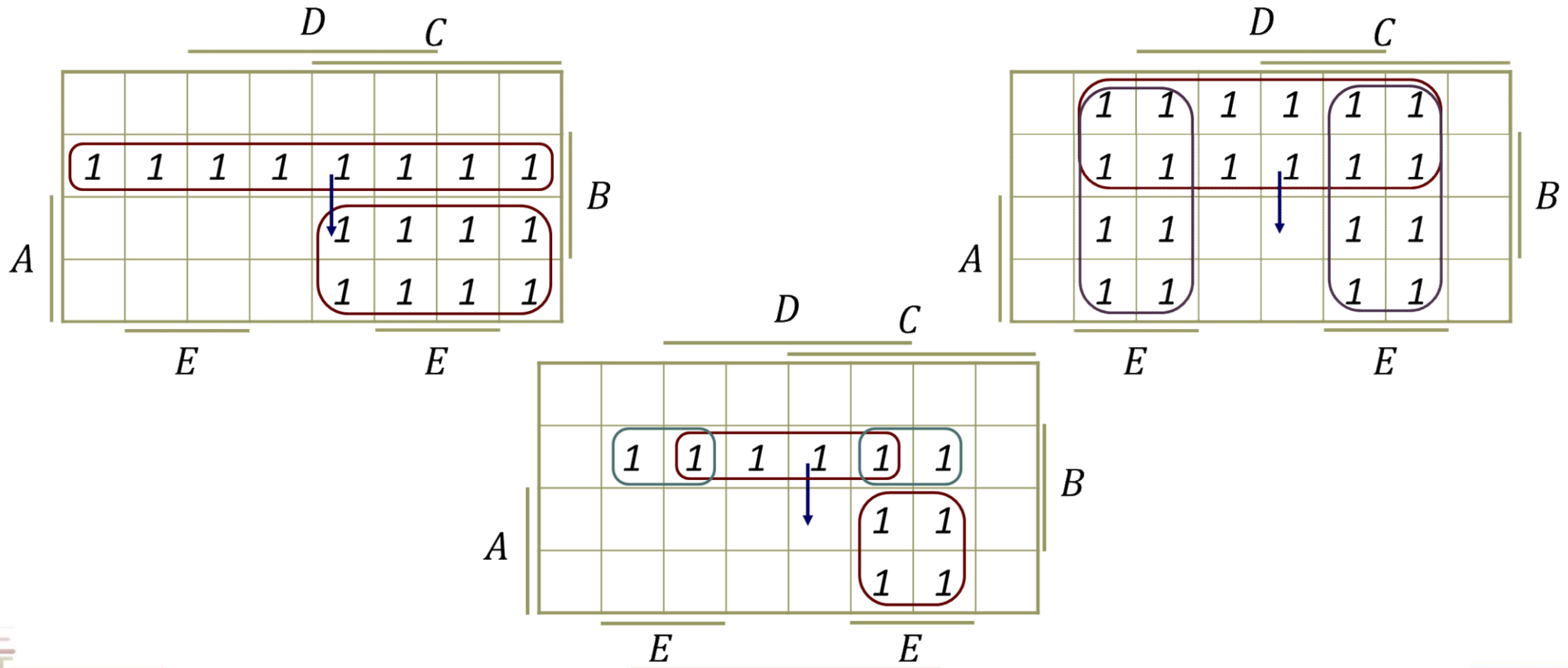
$$F = (AC + \bar{A}B)(\bar{A}B + E)$$



Háromszintű hálózat

Dinamikus hazard

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



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.

- Statikus hazard
- Dinamikus hazard
- Funkcionális hazard

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).

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**

Kombinációs hálózatok

A kombinációs hálózat minden egyes bemeneti kombinációjához egyértelműen hozzárendelhetünk egy-egy kimeneti kombinációt:

$$Z = f(X),$$

ahol X a bemeneti kombinációk halmaza, Z a kimeneti kombinációk halmaza, f a hozzárendelést megvalósító leképezés, amely annyi logikai függvénnel adható meg, ahány kimenetű a kombinációs hálózat.

Sorrendi 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**

Sorrendi hálózatok

A sorrendi hálózat esetén a kimenet értékeit nem kizárólag a pillanatnyi bemeneti értékek alapján lehet meghatározni, hanem függ az előző bemeneti jelektől is. Erre a célra sorrendi (szekvenciális) logikai hálózatot kell terveznünk.

$$\begin{aligned}Z &= f_Z(X, y), \\Y &= f_y(X, y),\end{aligned}$$

ahol X a bemeneti kombinációk halmaza,
 Z a kimeneti kombinációk halmaza,
 y a pillanatnyi állapot,
 Y a következő állapot halmaza,
 f_Z a kimeneti kombinációt előállító leképezés,
 f_y a szekunder kombinációt előállító leképezés.

Kimeneti függvény

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

$$Z = f_Z(X, y)$$

Mealy-modell

$$Z = f_Z(y)$$

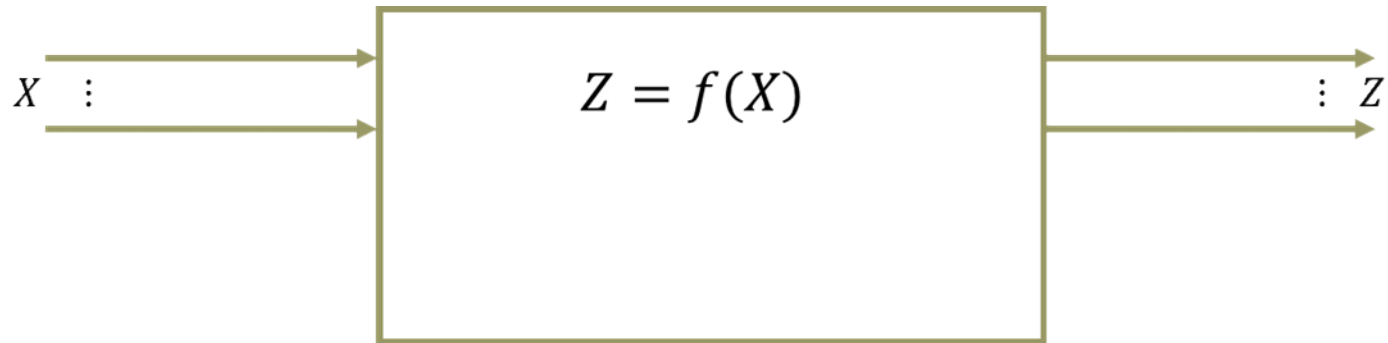
Moore-modell

A kombinációs hálózatok működése

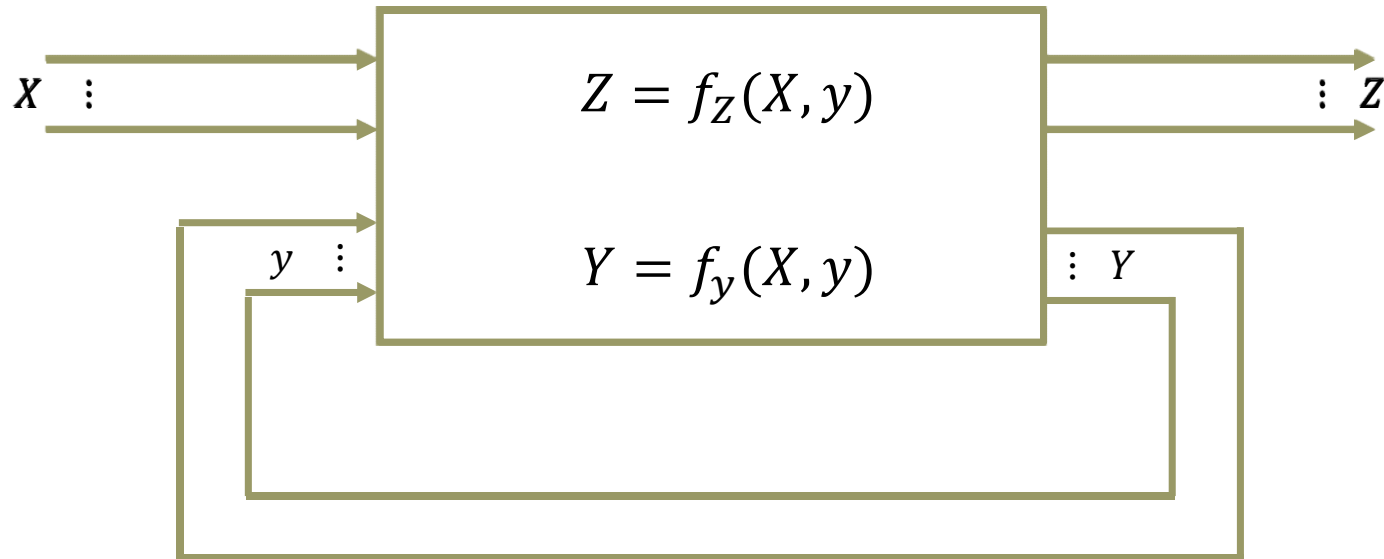
Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék



Az aszinkron sorrendi hálózatok működése

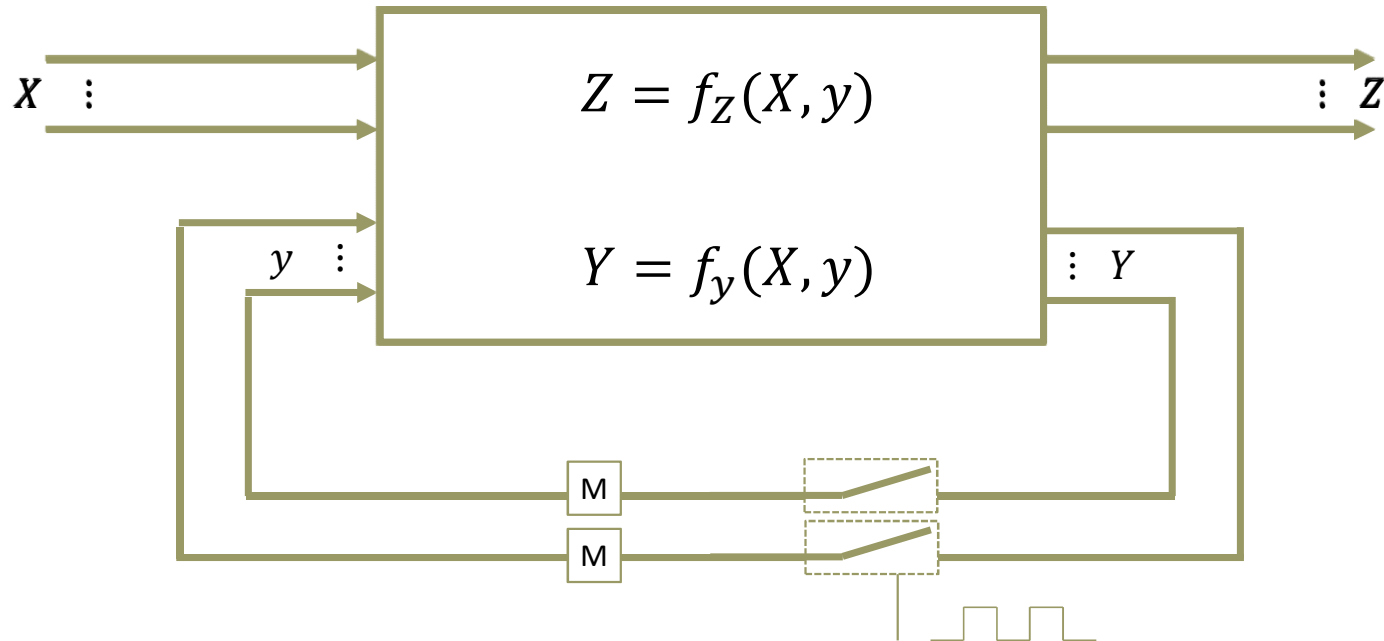


Stabil és instabil állapotok:

$$Y = y / Y \neq y$$

Oszcilláció

A szinkron sorrendi hálózatok működése



Stabil állapotok

Aszinkron és szinkron hálózatok összehasonlítása

Aszinkron hálózat

- Az aszinkron sorrendi hálózatok esetében az instabil állapotok miatt az állapotváltozók szükséges száma rendszerint nagyobb, mint szinkron esetben, ez megbonyolítja a logikai tervezés folyamatát.
- Viszont a bemeneti változások gyakoriságát, vagyis a működési sebességet csak az építőelemek működési sebessége és a jelterjedési késleltetések korlátozzák.
- A tervezés folyamán egyszerűséget jelent, hogy nem kell biztosítani a szinkronizációs feltételeket.

Szinkron hálózat

- A szinkron hálózatban nem értelmezünk külön instabil és stabil állapotot.
- A működés sebességet az órajel frekvenciája határozza meg.
- A bemeneti változásokra és a kimeneti kombináció értelmezésére szinkronizációs feltételeknek kell teljesülniük.

Szinkron sorrendi hálózatok tervezési lépései

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar

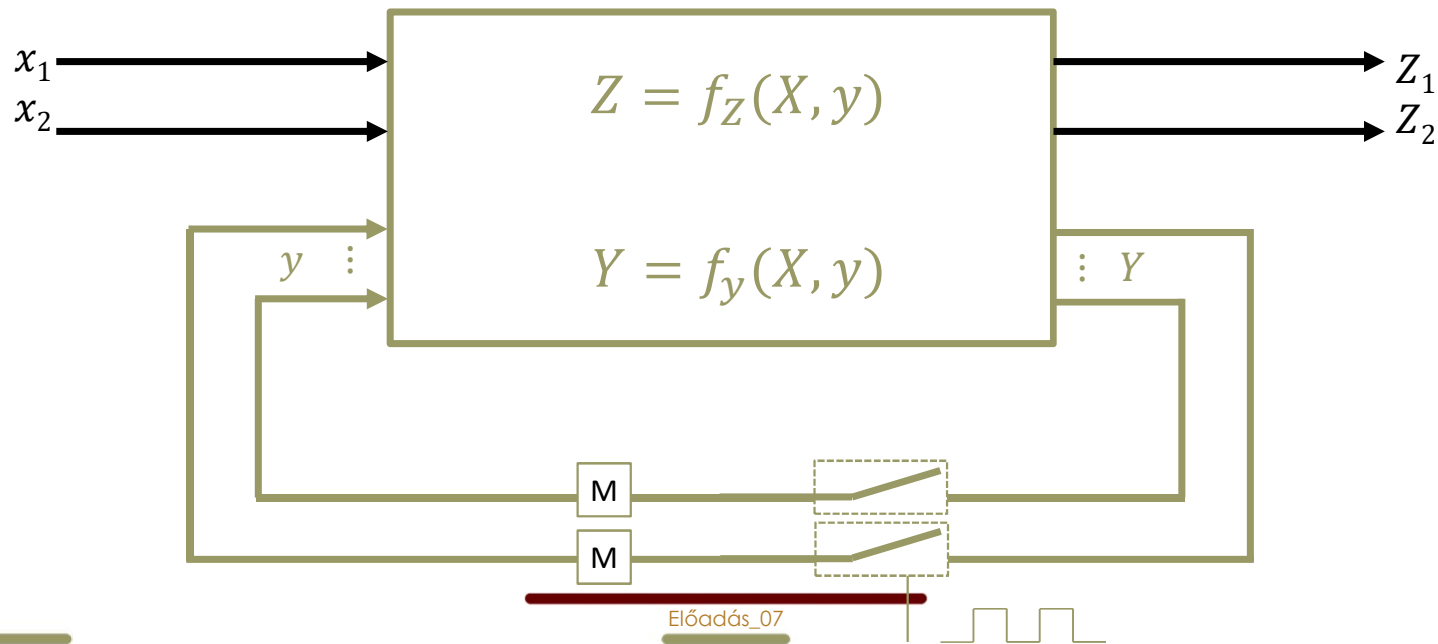
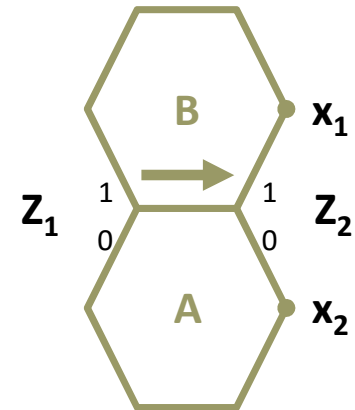
Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék

- A logikai feladat megfogalmazása
- Az előzetes állapottábla / állapotgráf összeállítása
- Az egyszerűsített (összevont) állapottábla / állapotgráf
- Állapotkódolás megválasztása
- Alkalmazando flip-flopok megválasztása
- A vezérlési tábla összeállítása
- A vezérlő kombinációs hálózat és a kimenetet előállító kombinációs hálózat realizációja

Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Feladat specifikáció:

8-as sínpályán Z_1 és Z_2 váltókat az x_1 és x_2 sínérintők vezérik a megfelelő állásba. A nyíllal jelölt pozícióból indulva előbb az „A” majd a „B” kört kell bejárni.

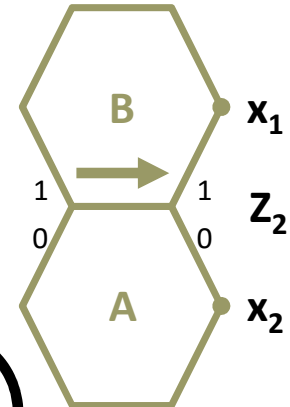
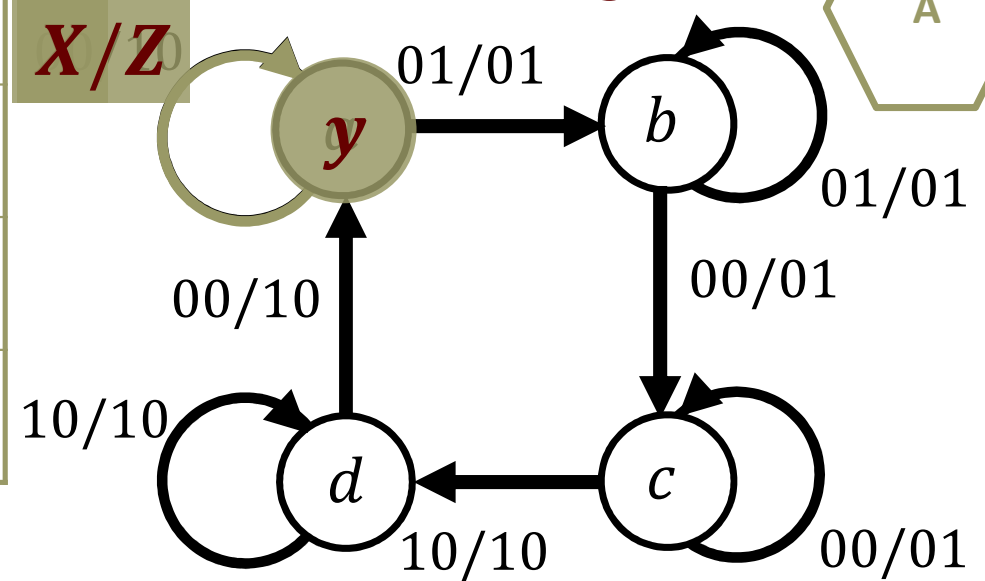


Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Előzetes állapotábra /

$y \backslash x_1x_2$	00	01 X	11	10
<i>a</i>	<i>a</i> /10	<i>b</i> /01	—	—
<i>b</i>	<i>c</i> /01	<i>b</i> /01	—	—
<i>y</i>	<i>c</i> /01	<i>Y</i>/Z	—	—
<i>c</i>	<i>c</i> /01	—	—	<i>d</i> /10
<i>d</i>	<i>a</i> /10	—	—	<i>d</i> /10

Előzetes állapotgráf:



Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Előzetes állapotábra

$y \backslash x_1 x_2$	00	01	11	10
<i>a</i>	<i>a</i> /10	<i>b</i> /01	–	–
<i>b</i>	<i>c</i> /01	<i>b</i> /01	–	–
<i>c</i>	<i>c</i> /01	–	–	<i>d</i> /10
<i>d</i>	<i>a</i> /10	–	–	<i>d</i> /10

Összevont állapotábra:

$y \backslash x_1 x_2$	00	01	11	10
<i>A</i>	<i>A</i> /10	<i>B</i> /01	–	<i>A</i> /10
<i>B</i>	<i>B</i> /01	<i>B</i> /01	–	<i>A</i> /10



Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Összevont állapotábra:

$y \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
A	A/10	B/01	–	A/10
B	B/01	B/01	–	A/10

Kódolt állapotábra:

$y \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
0	0/10	1/01	–	0/10
1	1/01	1/01	–	0/10

Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Kódolt állapotábra:

$x_1 x_2$ y	00	01	11	10
0	0/10	1/01	—	0/10
1	1/01	1/01	—	0/10

Kimeneti függvények:

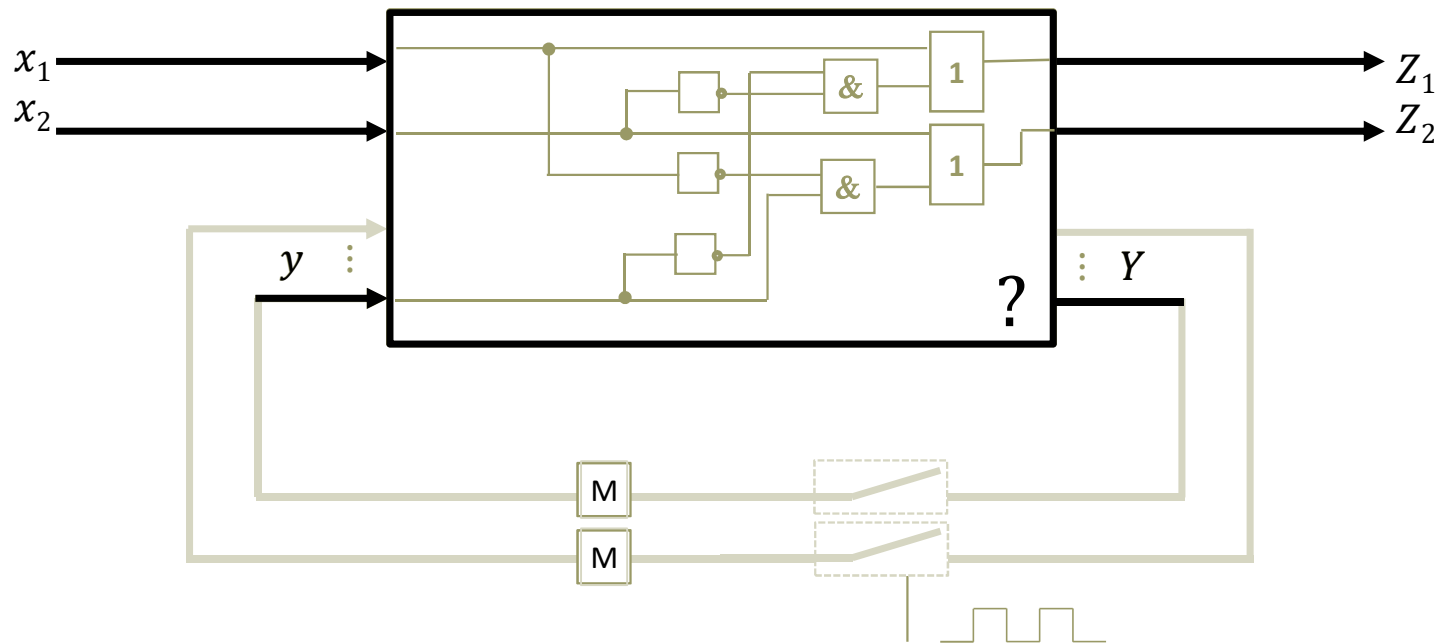
Z_1	00	$\overline{01} x_2$	$11 x_1$	10
0	1	0	—	1
y	0	0	—	1

Z_2		$\overline{x_2}$	x_1	
0	0	1	—	0
y	1	1	—	0

$$Z_1 = x_1 + \overline{x_2} \overline{y}$$

$$Z_2 = x_2 + \overline{x_1} y$$

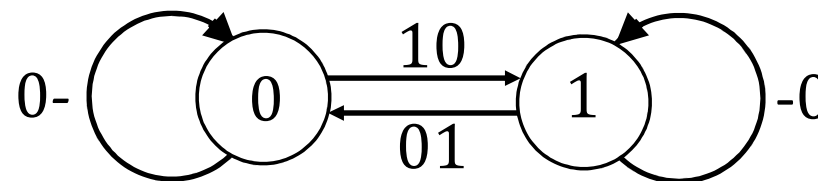
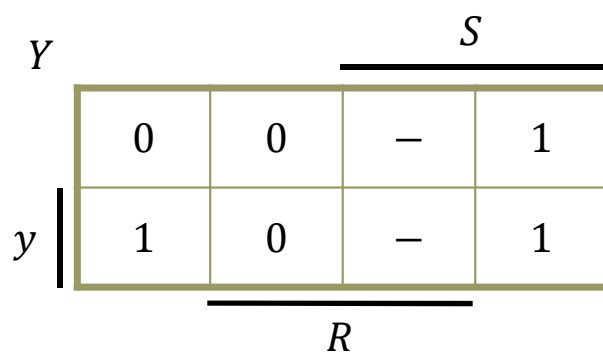
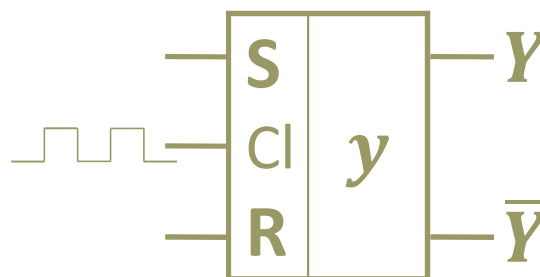
Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére



Flip-flopok

- Szinkron SR flip-flop:

S	R	y	Y
0	0	0	0
0	1	0	0
1	1	0	–
1	0	0	1
0	0	1	1
0	1	1	0
1	1	1	–
1	0	1	0



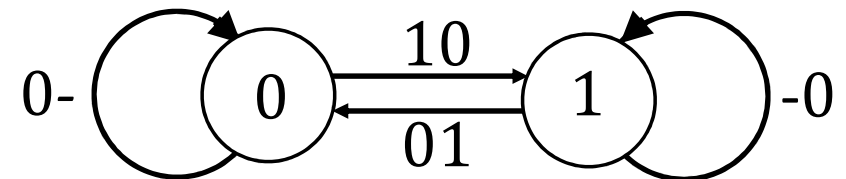
Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

Kódolt állapotábra:

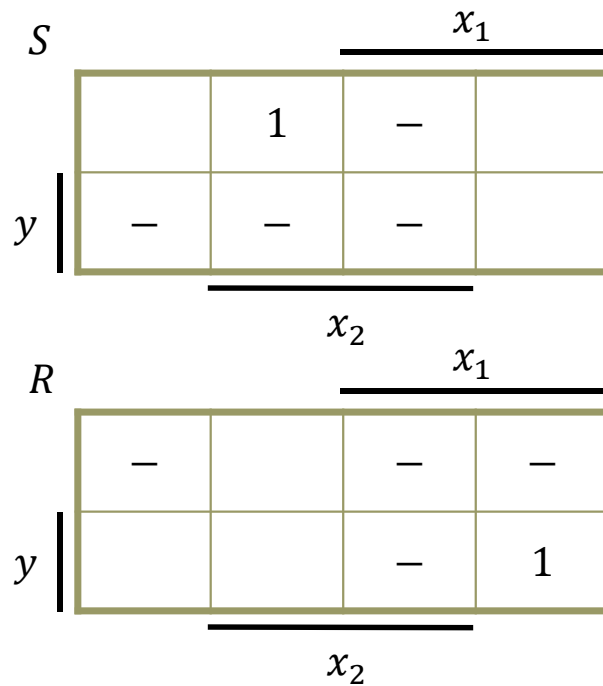
x_1x_2 y	00	01	11	10
0	0/10	1/01	—	0/10
1	1/01	1/01	—	0/10

Vezérlési tábla:

x_1x_2 y	00	01	11	10
0	0 — 1 0 — — 0 —			
1	— 0 — 0 — — 0 1			
	S R S R S R S R			



Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére



Vezérlési tábla:

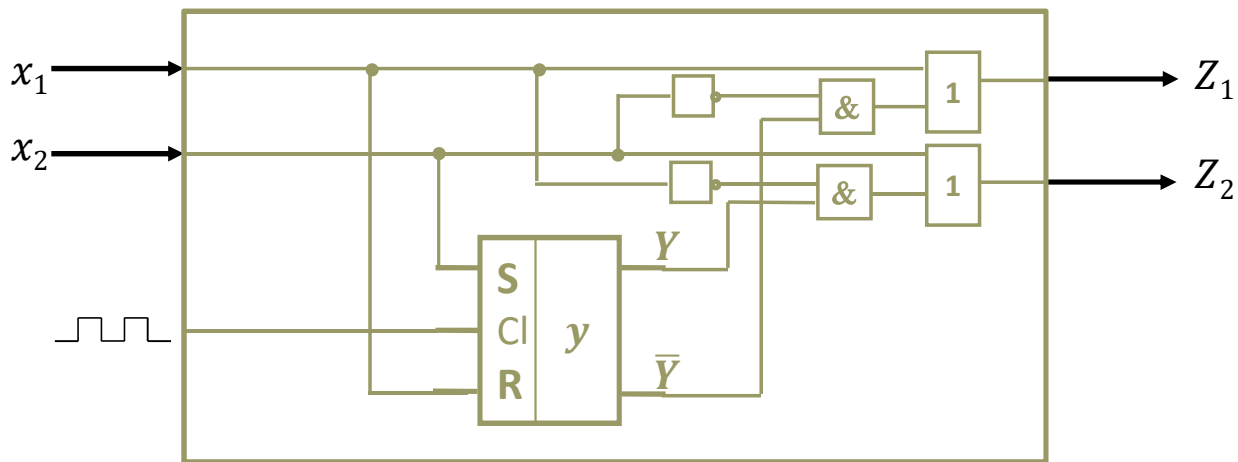
$x_1 x_2$	00	01	11	10
0	0 -	1 0	- -	0 -
1	- 0	- 0	- -	0 1
	S R	S R	S R	S R

$$S = x_2$$

$$R = x_1$$

Példa szinkron sorrendi hálózat tervezésére

A vezérlő és a kimenetet előállító kombinációs hálózat realizációja



$$Z_1 = x_1 + \overline{x_2} \overline{y}$$

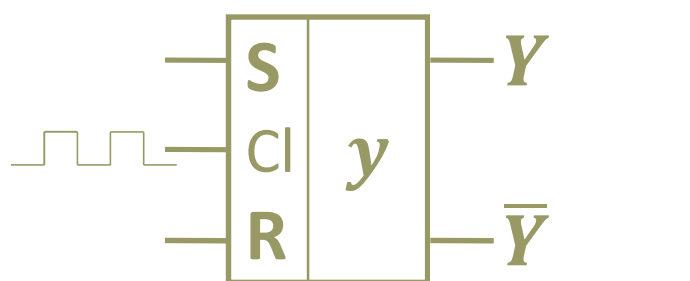
$$S = x_2$$

$$Z_2 = x_2 + \overline{x_1} y$$

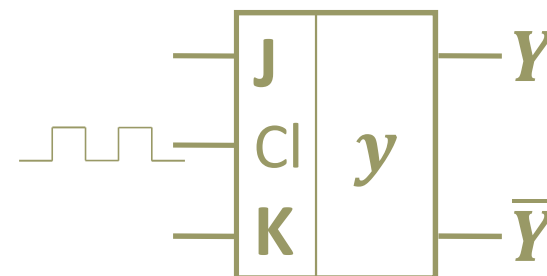
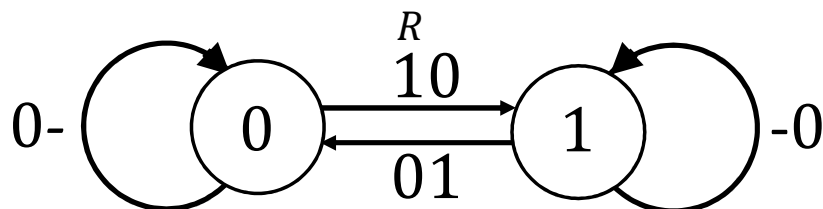
$$R = x_1$$

Flip-flopok

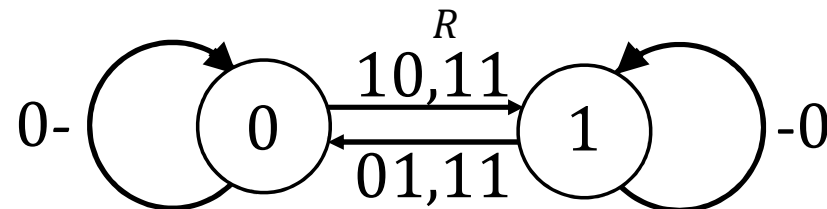
- Szinkron SR és JK flip-flop:



	S			
Y	0	0	–	1
y	1	0	–	1

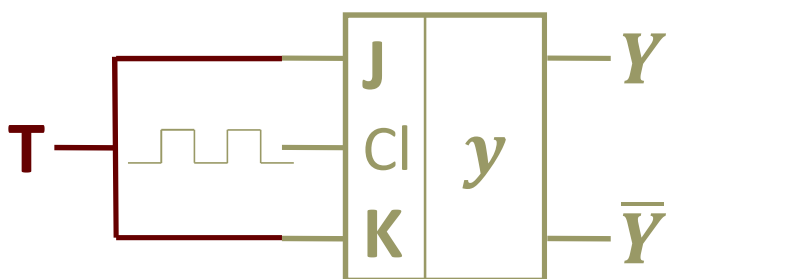


	S			
Y	0	0	1	1
y	1	0	0	1

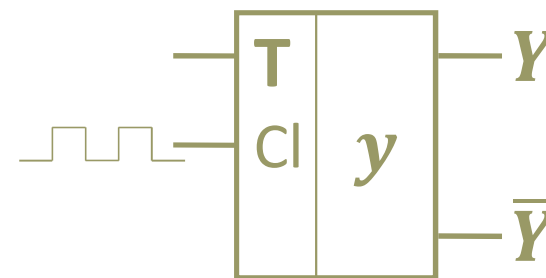
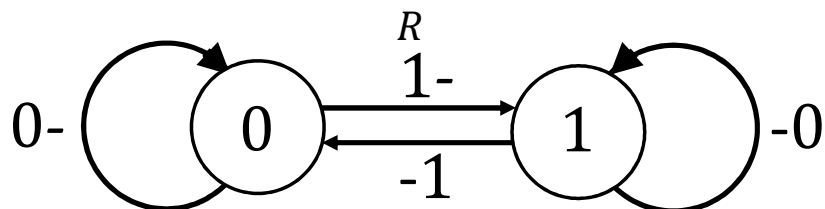


Flip-flopok

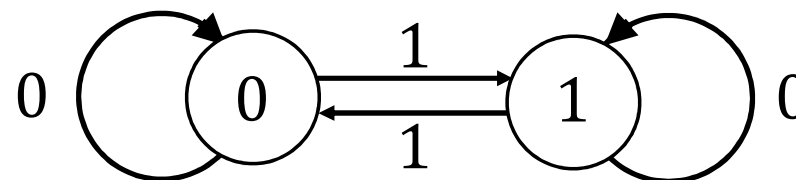
- Szinkron T flip-flop:



	\overbrace{S}	
Y	0	1
y	1	0

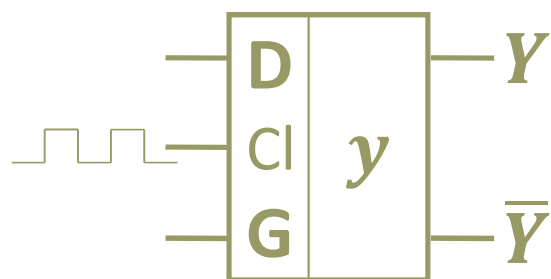


	\overbrace{T}	
Y	0	1
y	1	0

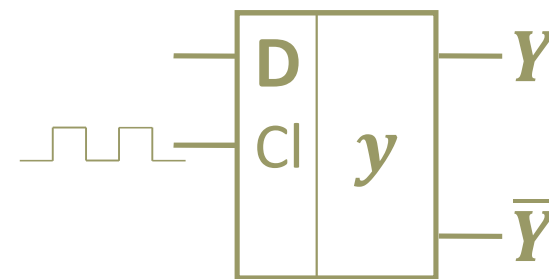


Flip-flopok

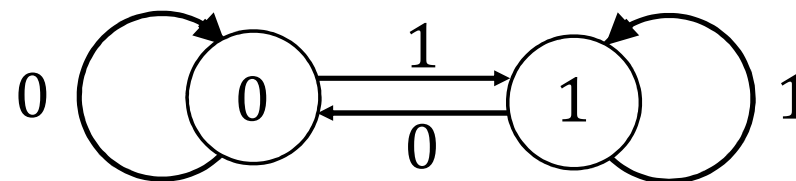
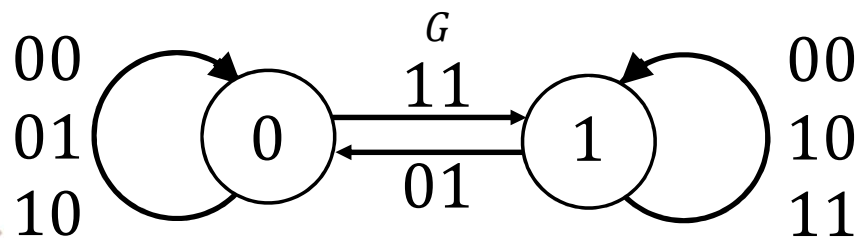
- Szinkron DG és D flip-flop:



	D			
Y	0	0	1	0
y	1	0	1	1



	D	
Y	0	1
y	0	1

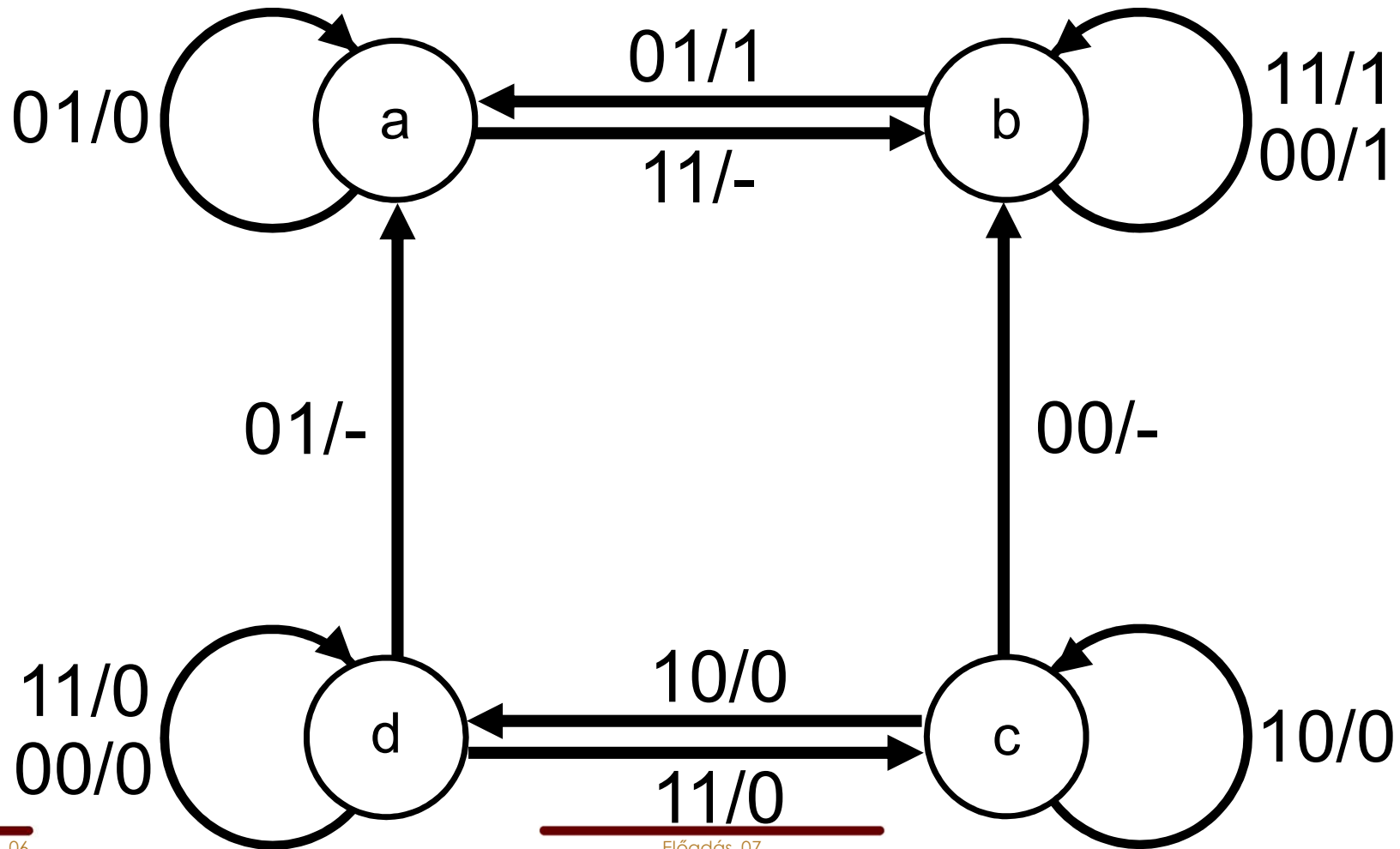


Stabil és instabil állapotok

Egy aszinkron hálózat akkor valósítható meg, ha

- minden specifikált bemeneti kombinációhoz tartozik legalább egy stabil állapot, amelyben az adott hálózat az adott bemenet esetén stabilizálódik, továbbá
- ha minden egyes belső állapothoz tartozik legalább egy olyan bemeneti kombináció, amely esetén az adott belső állapot stabilizálódik.

Példa aszinkron sorrendi hálózat tervezésére



Példa aszinkron sorrendi hálózat tervezésére

