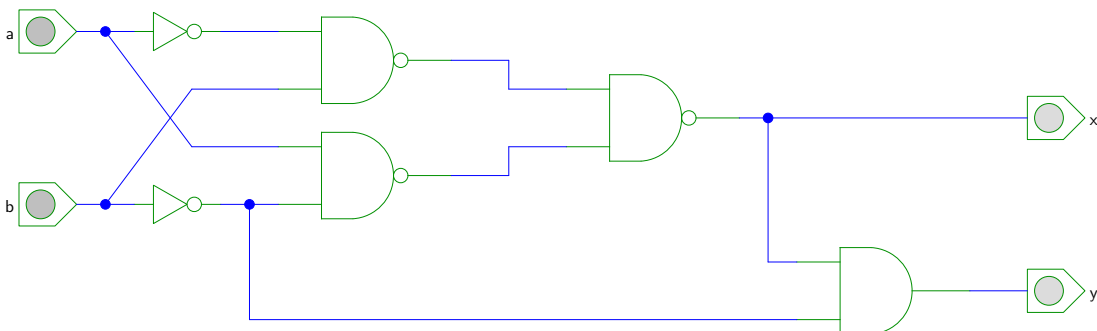


## Aufgabenblatt 8 Ausgabe: 16.12., Abgabe: 23.12. 12:00

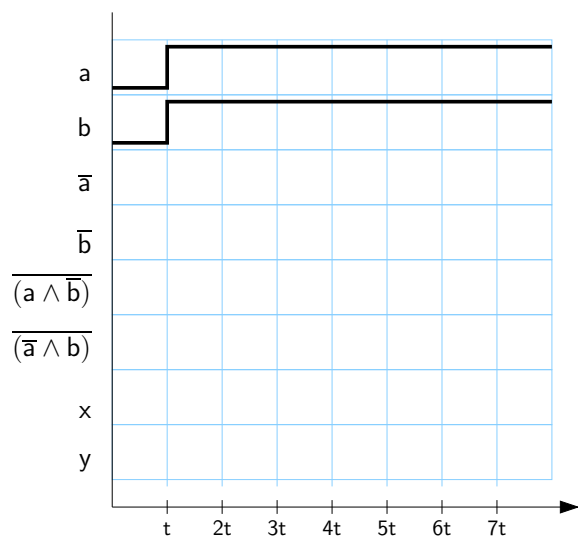
Gruppe	
Name(n)	Matrikelnummer(n)

### Aufgabe 8.1 (Punkte 10+10)

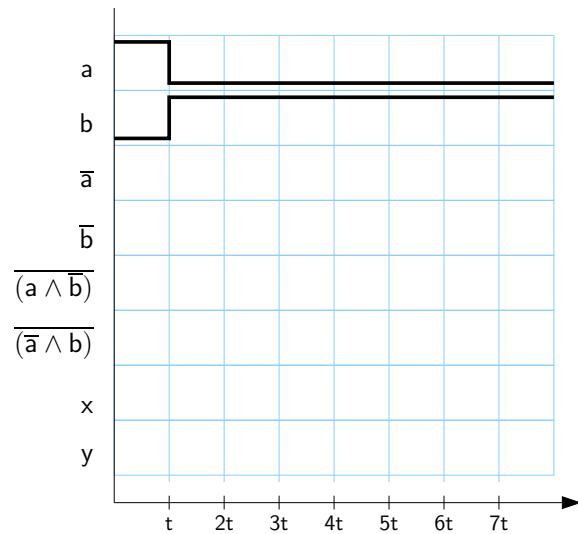
*Hazards:* Wir untersuchen das Zeitverhalten der folgenden Schaltung mit den beiden Eingängen a und b und den zwei Ausgängen x (XOR-Verknüpfung) und y. Zur Vereinfachung nehmen wir an, dass alle Gatter beim Umschalten die gleiche Verzögerung von jeweils einer Zeiteinheit aufweisen.



- (a) Vervollständigen Sie die Impulsdiagramme für den angegebenen Verlauf der Eingangssignale a und b. Welche Hazard-Typen treten an den Ausgängen x und y auf?



- (b) Vervollständigen Sie die Impulsdiagramme für den angegebenen Verlauf der Eingangssignale a und b. Welche Hazard-Typen treten an den Ausgängen x und y auf?



### Aufgabe 8.2 (Punkte 5+10+5)

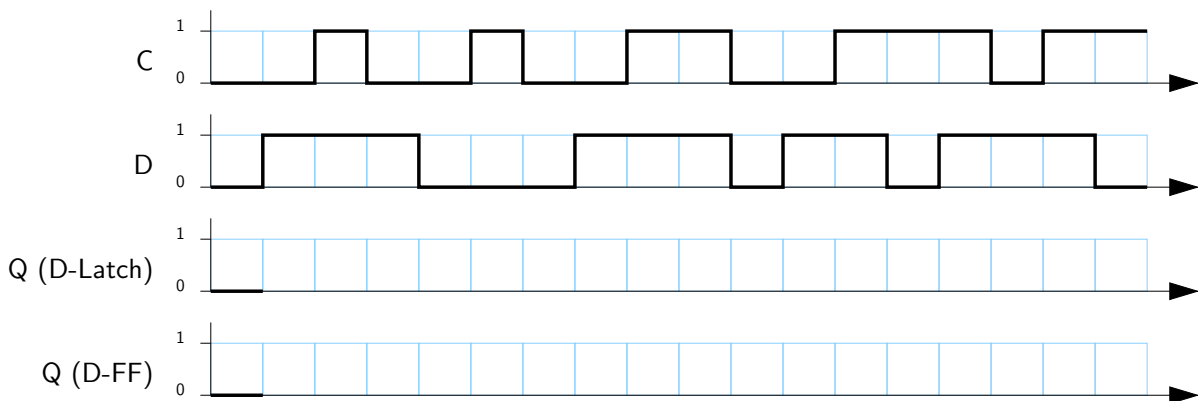
*Zeitverhalten von Addierern:* Das Zeitverhalten der in der Vorlesung vorgestellten Addierertypen (ripple-carry, carry-lookahead, carry-select) soll analysiert werden. Als Zeitmodell nehmen wir eine Verzögerung von jeweils einer Zeiteinheit für den Volladdierer, einen Multiplexer und alle beim Carry-Lookahead Addierer verwendeten Teilschaltungen (Sum, CLA) an. Unter diesen Annahmen beträgt die Verzögerung für einen n-bit Ripple-Carry Addierer n Zeitschritte, da das Carry-Signal alle n Stufen durchlaufen muss, bis das höchste Bit der Summe berechnet werden kann.

- (a) Welche Verzögerung ergibt sich bei n Bit für den in der Vorlesung beschriebenen Carry-Lookahead-Addierer? (Dabei werden zunächst von den Sum-Blöcken die generate- und propagate Werte berechnet, dann der CLA-Baum bis zur Wurzel durchlaufen und schließlich die carry-Werte zurück zu den Sum-Blöcken übertragen.)
- (b) Für den n-bit Carry-Select Addierer wählen wir zunächst eine Aufteilung in m Blöcke von jeweils  $n/m$  bits. (Falls  $n/m$  nicht ganzzahlig ist, werden einige Blöcke um jeweils 1 Bit erweitert, bis es passt.) Wie viele Zeitschritte benötigt dieser Addierer als Funktion von n und m? Wie muss m gewählt werden, um die Verzögerung zu minimieren?
- (c) Geben Sie die Verzögerung für alle drei Addierer für jeweils  $n = 64$  (z.B. Java long) und  $n = 256$  (z.B. Java3D Koordinaten) an. Welche maximale Taktfrequenz ist mit den jeweiligen Addierern erreichbar, wenn wir einen Wert von 50 ps als Zeitverzögerung einer Stufe annehmen?

**Aufgabe 8.3** (Punkte 10+10)

*D-Latch und D-Flipflop:* Wir betrachten das pegelgesteuerte D-Latch und das flankengesteuerte D-Flipflop. Wir nehmen an, dass die beiden Flipflops jeweils eine Zeiteinheit benötigen, bis ihr neuer Ausgangswert Q am Ausgang anliegt.

Vervollständigen Sie das Impulssdiagramm für den angegebenen Verlauf des Taktsignals C und des Eingangssignals D.

**Aufgabe 8.4** (Punkte 10+10+20(+5))

*Entwurf eines Automaten:* Zur Steuerung eines Fußgängerüberwegs soll eine Ampelschaltung entworfen werden. Beim Einschalten (Startzustand:  $Z_0$ ) zeigt die Ampel der Straße für die Autofahrer grün und diejenige für die Fußgänger rot an. Durch Druck auf einen Taster ( $t = 1$ ) wird nun eine Grünphase für den Überweg ausgelöst, ansonsten bleiben die Ampeln in Zustand  $Z_0$  (Auto, Fußgänger = grün, rot). Wurde der Taster gedrückt, wechseln die Ampeln über  $Z_1$  (gelb, rot) und  $Z_2$  (rot, rot) nach  $Z_3$  (rot, grün). Die Grünphase der Fußgänger soll 4 Takte andauern und umfasst damit 4 Zustände ( $Z_3$  bis  $Z_6$ ). Anschließend wird die Straße wieder auf Grün geschaltet und es werden die Zustände  $Z_7$  (rot, rot),  $Z_8$  (rot+gelb, rot) und  $Z_9$  (grün, rot) durchlaufen. Auch die Grünphase der Autos dauert mindestens vier Takte an:  $Z_9$ ,  $Z_{10}$ ,  $Z_{11}$  und dann erneut  $Z_0$ . Der Taster  $t$  ist ausschließlich im Zustand  $Z_0$  wirksam.

Beachten Sie, dass es zwei verschiedene Zustände gibt, in denen die Ausgangswerte (rot, rot) auftreten. Für die jeweiligen Grünphasen sind 4 Zustände vorgesehen.

- (a) Zeichnen Sie das Zustandsdiagramm des Moore-Automaten.
- (b) Ergänzen Sie die fehlenden Zustände und die zugehörigen Ausgangswerte. Die Tabelle enthält links den Eingangswert  $t$  und den aktuellen Zustand  $Z$  in Binärcodierung  $(z_3, z_2, z_1, z_0)$ . Angegeben sind dann der Folgezustand  $Z^+$  und die Ausgangswerte zum Ansteuern der Lampen von Autoampel  $(rt_A, ge_A, gr_A)$  (rot, gelb, grün) und Fußgängerampel  $(rt_F, gr_F)$  (rot, grün).

$t$	$z_3$	$z_2$	$z_1$	$z_0$	$z_3^+$	$z_2^+$	$z_1^+$	$z_0^+$	$rt_A$	$ge_A$	$gr_A$	$rt_F$	$gr_F$
0	0	0	0	0					0	0	1	1	0
1	0	0	0	0					0	0	1	1	0
*	0	0	0	1	0	0	1	0					
*	0	0	1	0									
		•••							•••				
*	1	1	1	1									

- (c) Übertragen Sie die Funktionen der Zustandstabelle in KV-Diagramme und minimieren Sie die einzelnen Funktionen. Markieren Sie mögliche Schleifen und geben Sie die zugehörigen Ausdrücke für den Folgezustand  $(z_3^+, z_2^+, z_1^+, z_0^+)$  und die Ausgangswerte in disjunktiver Form an.
- (d) (optional, 5 Zusatzpunkte)  
 Erweitern Sie den Automaten so, dass sich die Ampel nach einiger Zeit ausschaltet wenn der Taster mehrere Takte (nach Zustand  $Z_0$ ) nicht gedrückt wurde. Dazu können die „freien“ Zustandskodierungen  $Z_{12}$  bis  $Z_{15}$  genutzt werden.  
 Beschreiben Sie (textuell) die Funktionsweise und Zeichnen Sie das zugehörige Zustandsdiagramm.