

64-040 Modul InfB-RSB

Rechnerstrukturen und Betriebssysteme

[https://tams.informatik.uni-hamburg.de/
lectures/2024ws/vorlesung/rsb](https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2024ws/vorlesung/rsb)

– Kapitel 8 –

Andreas Mäder



Universität Hamburg
Fakultät für Mathematik, Informatik und Naturwissenschaften
Fachbereich Informatik

Technische Aspekte Multimodaler Systeme

Wintersemester 2024/2025



Schaltfunktionen

Definition

Darstellung

Normalformen

Entscheidungsbäume und OBDDs

Realisierungsaufwand und Minimierung

Minimierung mit KV-Diagrammen

Literatur





- ▶ **Schaltfunktion:** eine eindeutige Zuordnungsvorschrift f , die jeder Wertekombination (b_1, b_2, \dots, b_n) von Schaltvariablen einen Wert zuweist:

$$y = f(b_1, b_2, \dots, b_n) \in \{0, 1\}$$

- ▶ **Schaltvariable:** eine Variable, die nur endlich viele Werte annehmen kann hier sind das binäre Schaltvariablen: b_i
- ▶ **AusgangsvARIABLE:** die Schaltvariable am Ausgang der Funktion, für den Wert y
- ▶ bereits bekannt: *elementare Schaltfunktionen* (AND, OR usw.)
wir betrachten jetzt Funktionen von n Variablen



- ▶ textuelle Beschreibungen
formale Notation, Schaltalgebra, Beschreibungssprachen
- ▶ tabellarische Beschreibungen
Funktionstabelle, KV-Diagramme ...
- ▶ graphische Beschreibungen
Kantorovic-Baum (Datenflussgraph), Schaltbild ...
- ▶ Verhaltensbeschreibungen \Rightarrow „was“
- ▶ Strukturbeschreibungen \Rightarrow „wie“





- ▶ Tabelle mit Eingängen x_i und Ausgangswert $y = f(x)$
- ▶ Zeilen im Binärcode sortiert
- ▶ zugehöriger Ausgangswert eingetragen

x_3	x_2	x_1	$f(x)$
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0





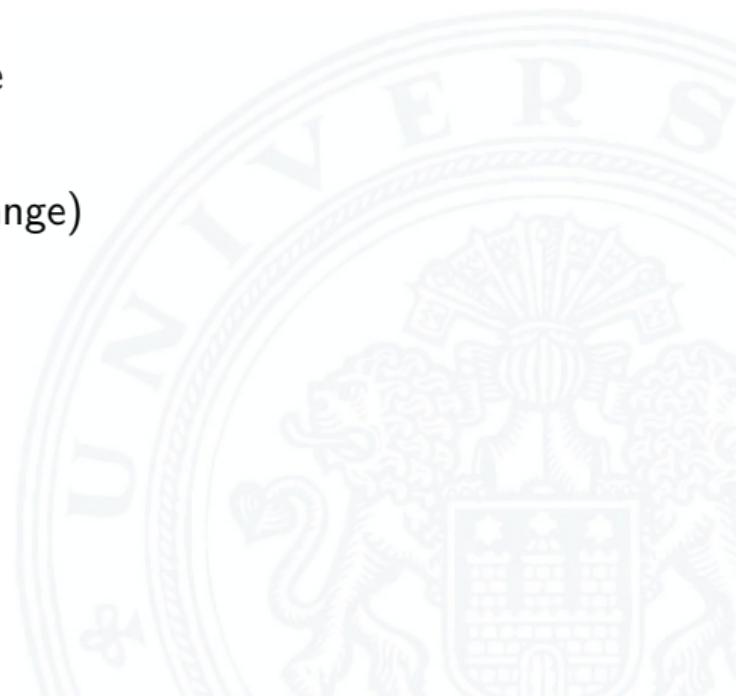
- ▶ Kurzschreibweise: nur die Funktionswerte notiert

$$f(x_2, x_1, x_0) = \{0, 0, 1, 1, 0, 0, 1, 0\}$$

- ▶ n Eingänge: Funktionstabelle umfasst 2^n Einträge
- ▶ Speicherbedarf wächst exponentiell mit n
z.B.: 2^{33} Bit für 16-bit Addierer (16+16+1 Eingänge)

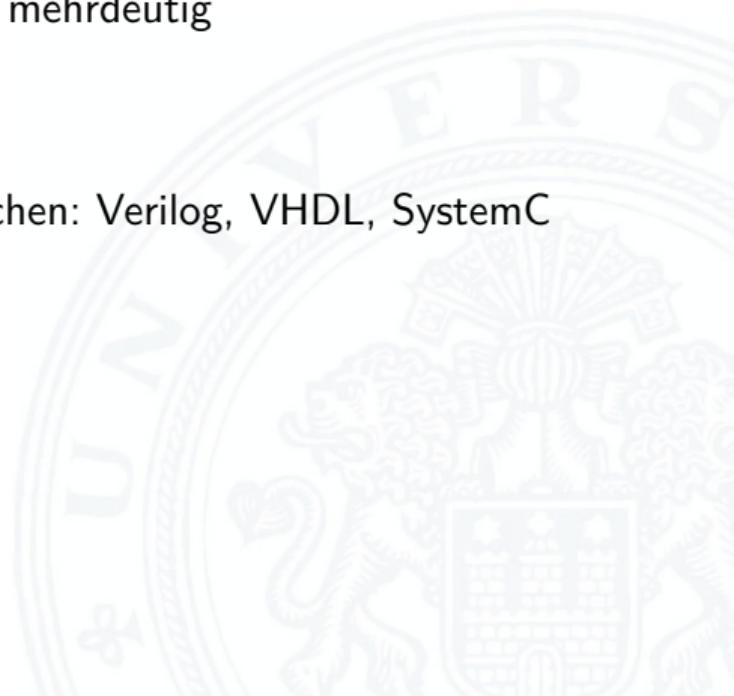
⇒ daher nur für kleine Funktionen geeignet

- ▶ Erweiterung auf *don't-care* Terme, s.u.





- ▶ Beschreibung einer Funktion als Text über ihr Verhalten
- ▶ Problem: umgangssprachliche Formulierungen oft mehrdeutig
- ▶ logische Ausdrücke in Programmiersprachen
- ▶ Einsatz spezieller (Hardware-) Beschreibungssprachen: Verilog, VHDL, SystemC





„Das Schiebedach ist OK (y), wenn der Öffnungskontakt (x_0) **oder** der Schließkontakt (x_1) funktionieren **oder beide nicht** aktiv sind (Mittelstellung des Daches)“

K. Henke, H.-D. Wuttke: *Schaltsysteme* [WH03]

zwei mögliche Missverständnisse

- ▶ *oder*: als OR oder XOR?
- ▶ *beide nicht*: x_1 und x_0 nicht oder x_1 nicht und x_0 nicht?

⇒ je nach Interpretation völlig unterschiedliche Schaltung



▶ **Strukturbeschreibung:** eine Spezifikation der konkreten Realisierung einer Schaltfunktion

▶ vollständig geklammerte algebraische Ausdrücke

$$f = x_1 \oplus (x_2 \vee x_3)$$

▶ Datenflussgraphen

▶ Blockschaltbilder

▶ Schaltpläne mit Gattern (Kapitel 9)

▶ PLA-Format für zweistufige AND-OR Schaltungen

▶ ...





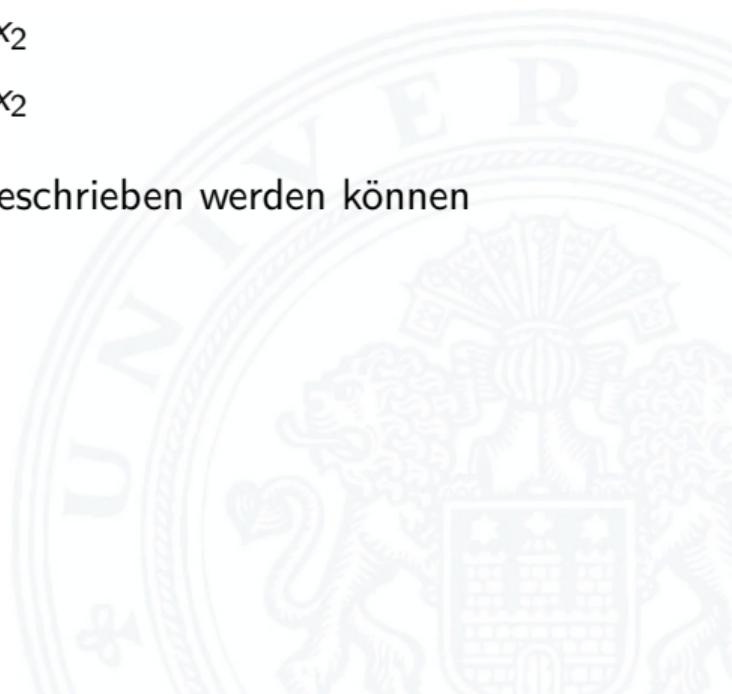
- ▶ Menge M von Verknüpfungen über $GF(2)$ heißt **funktional vollständig**, wenn die Funktionen $f, g \in T_2$:

$$f(x_1, x_2) = x_1 \oplus x_2$$

$$g(x_1, x_2) = x_1 \wedge x_2$$

allein mit den in M enthaltenen Verknüpfungen geschrieben werden können

- ▶ Boole'sche Algebra: { AND, OR, NOT }
- ▶ Reed-Muller Form: { AND, XOR, 1 }
- ▶ technisch relevant: { NAND }, { NOR }





- ▶ Jede Funktion kann auf beliebig viele Arten beschrieben werden

Suche nach Standardformen

- ▶ in denen man alle Funktionen darstellen kann
- ▶ Darstellung mit universellen Eigenschaften
- ▶ eindeutige Repräsentation \Rightarrow einfache Überprüfung, ob (mehrere) gegebene Funktionen übereinstimmen
- ▶ Beispiel: Darstellung ganzzahliger Funktionen

$$f(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i$$

a_i : Koeffizienten
 x^i : Basisfunktionen



Normalform einer Boole'schen Funktion

- ▶ analog zur Potenzdarstellung von Polynomen
- ▶ als Summe über Koeffizienten $\{0,1\}$ und Basisfunktionen

$$f = \sum_{i=1}^{2^n} \hat{f}_i \hat{B}_i, \quad \hat{f}_i \in \text{GF}(2)$$

mit $\hat{B}_1, \dots, \hat{B}_{2^n}$ einer Basis des T^n





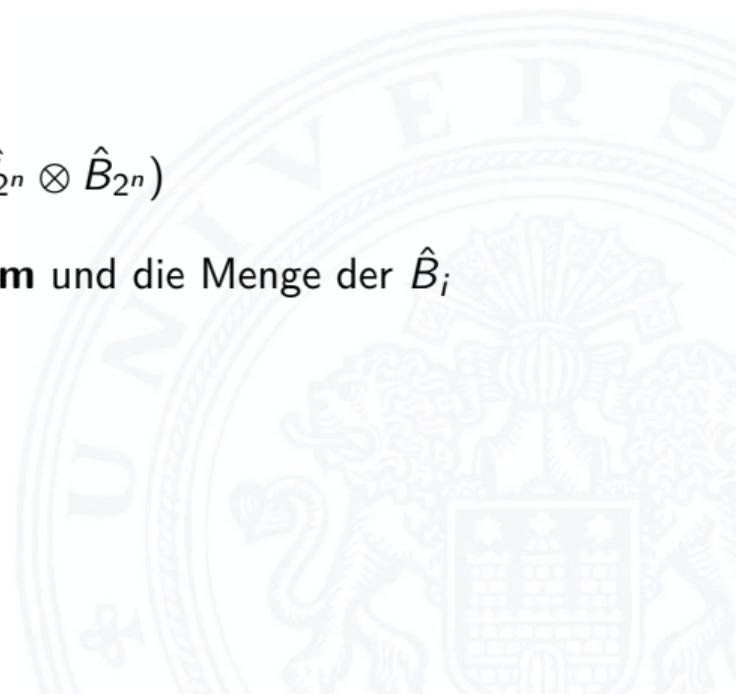
Definition: Normalform

- ▶ funktional vollständige Menge V der Verknüpfungen von $\{0, 1\}$
- ▶ Seien $\oplus, \otimes \in V$ und assoziativ
- ▶ Wenn sich alle $f \in T^n$ in der Form

$$f = (\hat{f}_1 \otimes \hat{B}_1) \oplus \dots \oplus (\hat{f}_{2^n} \otimes \hat{B}_{2^n})$$

schreiben lassen, so wird die Form als **Normalform** und die Menge der \hat{B}_i als **Basis** bezeichnet

- ▶ Menge von 2^n Basisfunktionen \hat{B}_i
Menge von 2^{2^n} möglichen Funktionen f

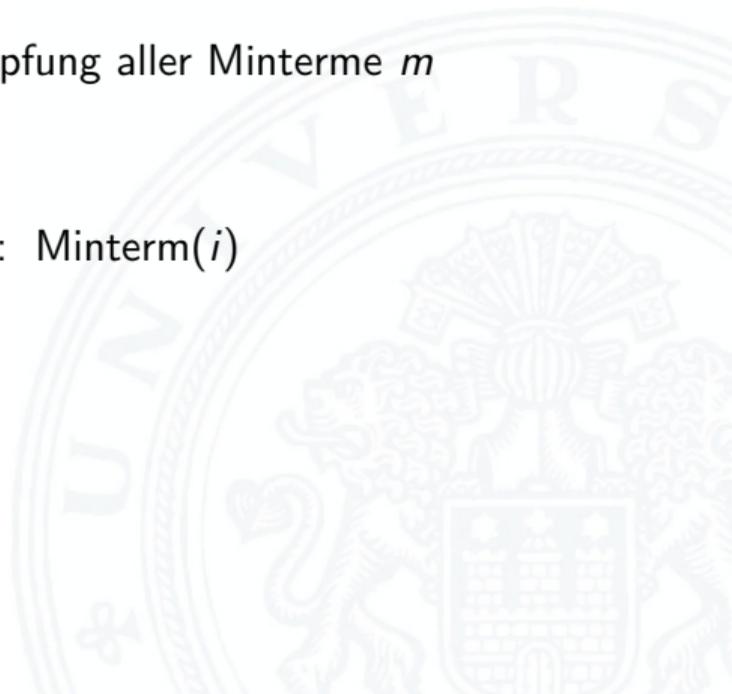




- ▶ **Minterm:** die UND-Verknüpfung *aller* Schaltvariablen einer Schaltfunktion, die Variablen dürfen dabei negiert oder nicht negiert auftreten
- ▶ **Disjunktive Normalform:** die disjunktive Verknüpfung aller Minterme m mit dem Funktionswert 1

$$f = \bigvee_{i=1}^{2^n} \hat{f}_i \cdot m(i), \quad \text{mit } m(i) : \text{Minterm}(i)$$

auch: *kanonische disjunktive Normalform*
sum-of-products (SOP)





Disjunktive Normalform: Minterme

- ▶ Beispiel: alle 2^3 Minterme für drei Variablen
- ▶ jeder Minterm nimmt nur für eine Belegung der Eingangsvariablen den Wert 1 an

x_3	x_2	x_1	Minterme
0	0	0	$\overline{x_3} \wedge \overline{x_2} \wedge \overline{x_1}$
0	0	1	$\overline{x_3} \wedge \overline{x_2} \wedge x_1$
0	1	0	$\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge \overline{x_1}$
0	1	1	$\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge x_1$
1	0	0	$x_3 \wedge \overline{x_2} \wedge \overline{x_1}$
1	0	1	$x_3 \wedge \overline{x_2} \wedge x_1$
1	1	0	$x_3 \wedge x_2 \wedge \overline{x_1}$
1	1	1	$x_3 \wedge x_2 \wedge x_1$



Disjunktive Normalform: Beispiel

x_3	x_2	x_1	$f(x)$
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0

► Funktionstabelle: Minterm $0 \equiv \bar{x}_i$ $1 \equiv x_i$

► für f sind nur drei Koeffizienten der DNF gleich 1

⇒ DNF: $f(x) = (\bar{x}_3 \wedge x_2 \wedge \bar{x}_1) \vee (\bar{x}_3 \wedge x_2 \wedge x_1) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \bar{x}_1)$

- ▶ **Disjunktive Form** (sum-of-products)
 - ▶ die disjunktive Verknüpfung von Termen (ODER)
 - ▶ jeder Term besteht aus der UND-Verknüpfung von Schaltvariablen, direkt oder negiert
 - ▶ in Termen müssen nicht alle Schaltvariablen vorkommen (anders als bei Mintermen)
- ▶ entspricht dem Zusammenfassen von Termen aus der disjunktiven Normalform
schaltalgebraische Minimierung

- ▶ Beispiel

DNF

$$f(x) = (\bar{x}_3 \wedge x_2 \wedge \bar{x}_1) \vee (\bar{x}_3 \wedge x_2 \wedge x_1) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \bar{x}_1)$$

minimierte disjunktive Form

$$f(x) = (\bar{x}_3 \wedge x_2) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \bar{x}_1)$$

- ▶ **Disjunktive Form** (sum-of-products)
 - ▶ die disjunktive Verknüpfung von Termen (ODER)
 - ▶ jeder Term besteht aus der UND-Verknüpfung von Schaltvariablen, direkt oder negiert
 - ▶ in Termen müssen nicht alle Schaltvariablen vorkommen (anders als bei Mintermen)
- ▶ entspricht dem Zusammenfassen von Termen aus der disjunktiven Normalform
schaltalgebraische Minimierung
- ▶ disjunktive Form ist nicht eindeutig \Rightarrow ist keine Normalform

▶ Beispiel

DNF

$$f(x) = (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge \overline{x_1}) \vee (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge x_1) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \overline{x_1})$$

minimierte disjunktive Form

$$f(x) = (\overline{x_3} \wedge x_2) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \overline{x_1})$$

$$f(x) = (x_2 \wedge \overline{x_1}) \vee (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge x_1)$$

- ▶ **Disjunktive Form** (sum-of-products)
 - ▶ die disjunktive Verknüpfung von Termen (ODER)
 - ▶ jeder Term besteht aus der UND-Verknüpfung von Schaltvariablen, direkt oder negiert
 - ▶ in Termen müssen nicht alle Schaltvariablen vorkommen (anders als bei Mintermen)
- ▶ entspricht dem Zusammenfassen von Termen aus der disjunktiven Normalform
schaltalgebraische Minimierung
- ▶ disjunktive Form ist nicht eindeutig \Rightarrow ist keine Normalform

▶ Beispiel

DNF

$$f(x) = (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge \overline{x_1}) \vee (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge x_1) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \overline{x_1})$$

minimierte disjunktive Form

$$f(x) = (\overline{x_3} \wedge x_2) \vee (x_3 \wedge x_2 \wedge \overline{x_1})$$

$$f(x) = (x_2 \wedge \overline{x_1}) \vee (\overline{x_3} \wedge x_2 \wedge x_1)$$

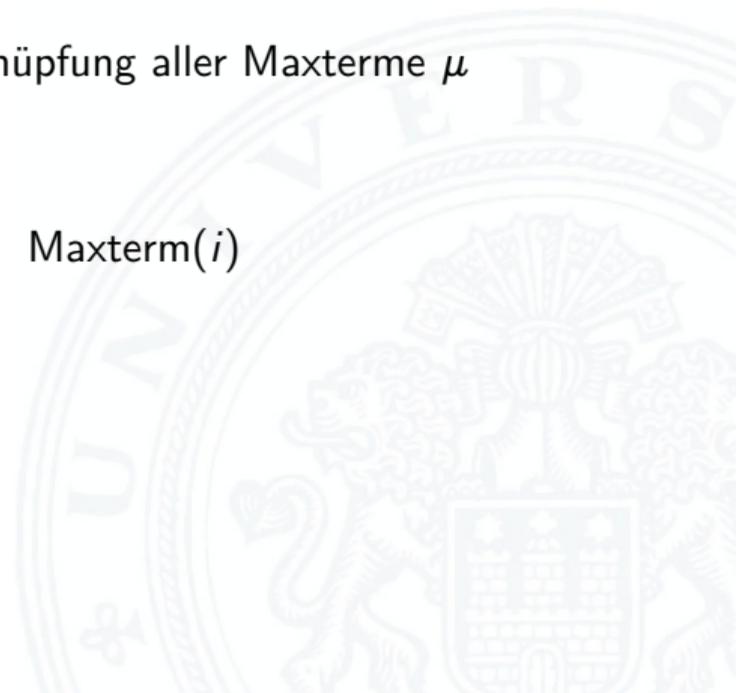
$$f(x) = (\overline{x_3} \wedge x_2) \vee (x_2 \wedge \overline{x_1})$$



- ▶ **Maxterm:** die ODER-Verknüpfung *aller* Schaltvariablen einer Schaltfunktion, die Variablen dürfen dabei negiert oder nicht negiert auftreten
- ▶ **Konjunktive Normalform:** die konjunktive Verknüpfung aller Maxterme μ mit dem Funktionswert 0

$$f = \bigwedge_{i=1}^{2^n} \hat{f}_i \cdot \mu(i), \quad \text{mit } \mu(i) : \text{Maxterm}(i)$$

auch: *kanonische konjunktive Normalform*
product-of-sums (POS)





- ▶ Beispiel: alle 2^3 Maxterme für drei Variablen
- ▶ jeder Maxterm nimmt nur für eine Belegung der Eingangsvariablen den Wert 0 an

x_3	x_2	x_1	Maxterme
0	0	0	$x_3 \vee x_2 \vee x_1$
0	0	1	$x_3 \vee x_2 \vee \overline{x_1}$
0	1	0	$x_3 \vee \overline{x_2} \vee x_1$
0	1	1	$x_3 \vee \overline{x_2} \vee \overline{x_1}$
1	0	0	$\overline{x_3} \vee x_2 \vee x_1$
1	0	1	$\overline{x_3} \vee x_2 \vee \overline{x_1}$
1	1	0	$\overline{x_3} \vee \overline{x_2} \vee x_1$
1	1	1	$\overline{x_3} \vee \overline{x_2} \vee \overline{x_1}$



Konjunktive Normalform: Beispiel

x_3	x_2	x_1	$f(x)$
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0

- ▶ Funktionstabelle: Maxterm $0 \equiv x_i$ $1 \equiv \bar{x}_i$
- ▶ für f sind fünf Koeffizienten der KNF gleich 0

⇒ KNF:
$$f(x) = (x_3 \vee x_2 \vee x_1) \wedge (x_3 \vee x_2 \vee \bar{x}_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee x_2 \vee x_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee x_2 \vee \bar{x}_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee \bar{x}_2 \vee \bar{x}_1)$$

- ▶ **Konjunktive Form** (product-of-sums)
 - ▶ die konjunktive Verknüpfung von Termen (UND)
 - ▶ jeder Term besteht aus der ODER-Verknüpfung von Schaltvariablen, direkt oder negiert
 - ▶ in Termen müssen nicht alle Schaltvariablen vorkommen (anders als bei Maxtermen)
- ▶ entspricht dem Zusammenfassen von Termen aus der konjunktiven Normalform
schaltalgebraische Minimierung
- ▶ konjunktive Form ist nicht eindeutig \Rightarrow ist keine Normalform

▶ Beispiel

$$\text{KNF } f(x) = (x_3 \vee x_2 \vee x_1) \wedge (x_3 \vee x_2 \vee \bar{x}_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee x_2 \vee x_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee x_2 \vee \bar{x}_1)$$

minimierte konjunktive Form

$$f(x) = (x_3 \vee x_2) \wedge (x_2 \vee x_1) \wedge (\bar{x}_3 \vee \bar{x}_1)$$

Anmerkung

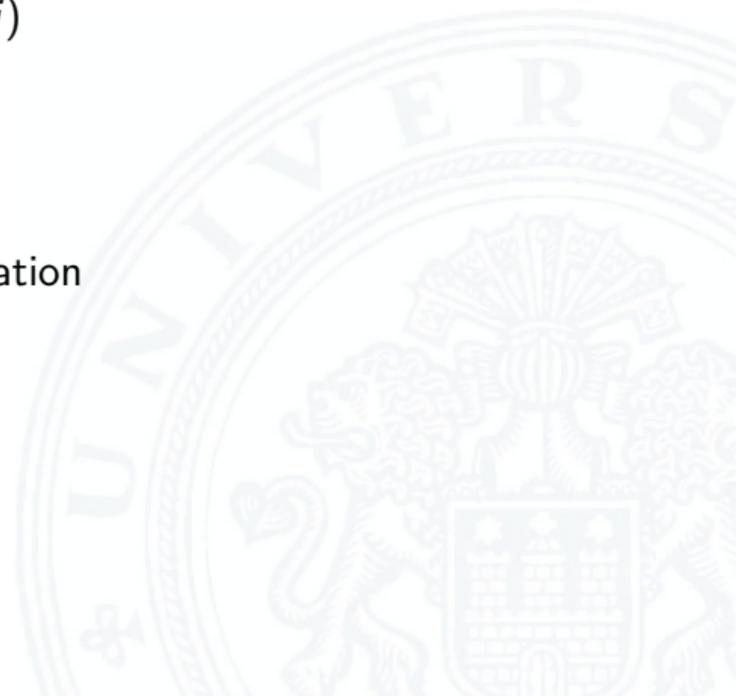
- ▶ nach der Boole'schen Algebra sind **Konjunktion** \wedge und **Disjunktion** \vee gleichwertig!
 \Rightarrow es gibt also keine vorrangige Operation
- ▶ häufig wird folgende verkürzte **multiplikative Schreibweise** in schaltalgebraischen Ausdrücken benutzt
- ▶ ab statt $a \wedge b$
 $ab \vee cd$ statt $(a \wedge b) \vee (c \wedge d)$
- \Rightarrow der Operator \wedge wird weggelassen oder durch \cdot ersetzt
- \Rightarrow die Ausdrücke sind (implizit) geklammert $\Rightarrow \wedge$ bindet stärker als \vee (falsch)



- ▶ **Reed-Muller Form:** die additive Verknüpfung aller Reed-Muller-Terme mit dem Funktionswert 1

$$f = \bigoplus_{i=1}^{2^n} \hat{f}_i \cdot RM(i)$$

- ▶ mit den Reed-Muller Basisfunktionen $RM(i)$
- ▶ Erinnerung: Addition im $GF(2)$ ist die XOR-Operation





- ▶ Basisfunktionen sind:

$\{1\},$	(0 Variablen)
$\{1, x_1\},$	(1 Variable)
$\{1, x_1, x_2, x_2x_1\},$	(2 Variablen)
$\{1, x_1, x_2, x_2x_1, x_3, x_3x_1, x_3x_2, x_3x_2x_1\},$	(3 Variablen)
...	
$\{RM(n-1), x_n \cdot RM(n-1)\}$	(n Variablen)

- ▶ rekursive Bildung: bei n bit alle Basisfunktionen von $(n-1)$ -bit und zusätzlich das Produkt von x_n mit den Basisfunktionen von $(n-1)$ -bit



Umrechnung von gegebenem Ausdruck in Reed-Muller Form?

- ▶ Ersetzen der Negation: $\bar{a} = a \oplus 1$
Ersetzen der Disjunktion: $a \vee b = a \oplus b \oplus ab$
Ausnutzen von: $a \oplus a = 0$

▶ Beispiel

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, x_3) &= (\bar{x}_1 \vee x_2)x_3 \\ &= (\bar{x}_1 \oplus x_2 \oplus \bar{x}_1x_2)x_3 \\ &= ((1 \oplus x_1) \oplus x_2 \oplus (1 \oplus x_1)x_2)x_3 \\ &= (1 \oplus x_1 \oplus x_2 \oplus x_2 \oplus x_1x_2)x_3 \\ &= x_3 \oplus x_1x_3 \oplus x_1x_2x_3 \end{aligned}$$





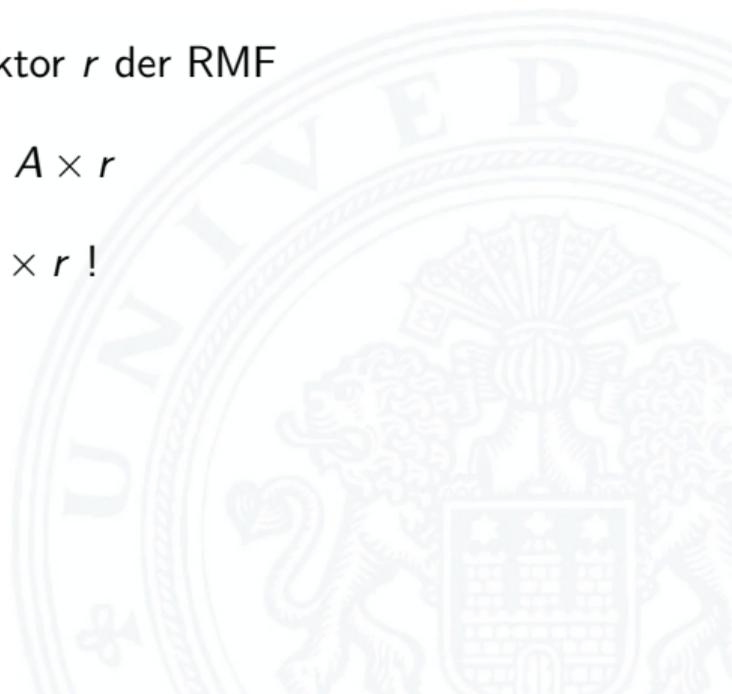
- ▶ lineare Umrechnung zwischen Funktion f , bzw. deren Funktionstabelle, und RMF
- ▶ Transformationsmatrix A kann rekursiv definiert werden (ähnlich den RMF-Basisfunktionen)
- ▶ Multiplikation von A mit f ergibt Koeffizientenvektor r der RMF

$$r = A \times f \quad \text{und} \quad f = A \times r$$

gilt wegen: $r = A \times f$ und $A \times A = I$, also $f = A \times r$!

$$A_0 = (1)$$

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$



Reed-Muller Form: Transformationsmatrix (cont.)

$$A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

...

$$A_n = \begin{pmatrix} A_{n-1} & 0 \\ A_{n-1} & A_{n-1} \end{pmatrix}$$





x_3	x_2	x_1	$f(x)$
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	1
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	1
1	1	1	0

- ▶ Berechnung durch Rechenregeln der Boole'schen Algebra oder Aufstellen von A_3 und Ausmultiplizieren: $f(x) = x_2 \oplus x_3x_2x_1$
- ▶ häufig kompaktere Darstellung als DNF oder KNF

Reed-Muller Form: Beispiel (cont.)

- ▶ $f(x_3, x_2, x_1) = \{0, 0, 1, 1, 0, 0, 1, 0\}$ (Funktionstabelle)
- ▶ Aufstellen von A_3 und Ausmultiplizieren

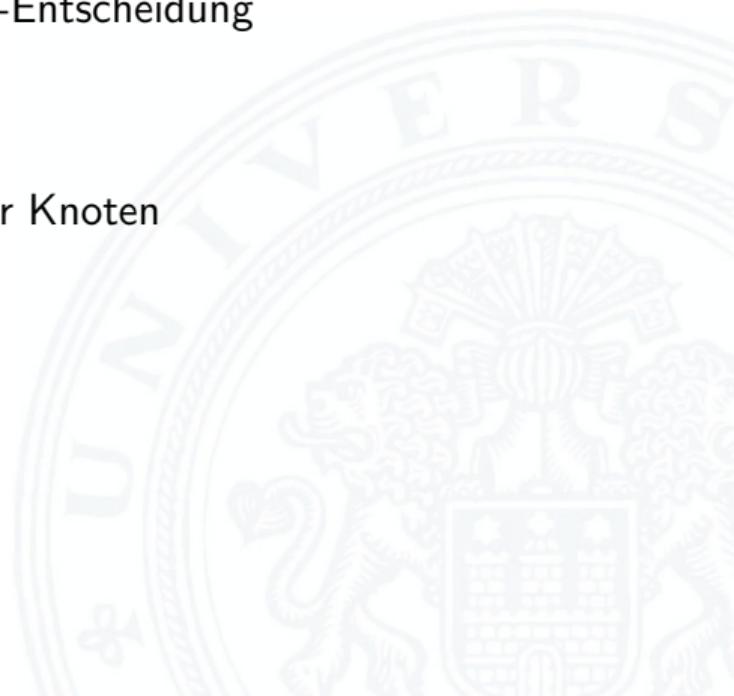
$$r = A_3 \times f = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Basisfunktionen: $\{1, x_1, x_2, x_2x_1, x_3, x_3x_1, x_3x_2, x_3x_2x_1\}$

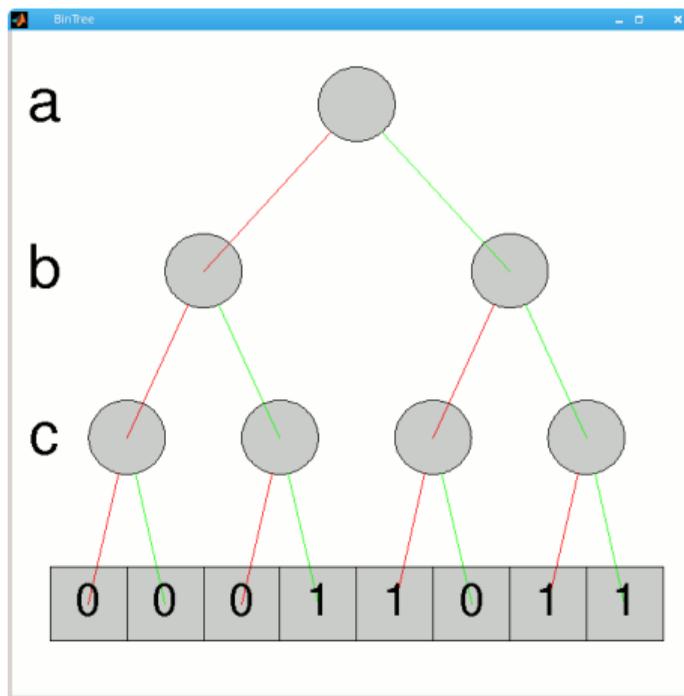
führt zur gesuchten RMF: $f(x_3, x_2, x_1) = r \times RM(3) = x_2 \oplus x_3x_2x_1$



- ▶ Darstellung einer Schaltfunktion als Baum/Graph
- ▶ jeder Knoten ist einer Variablen zugeordnet
jede Verzweigung entspricht einer `if-then-else`-Entscheidung
- ▶ vollständige Baum realisiert Funktionstabelle
- + einfaches Entfernen/Zusammenfassen redundanter Knoten
- ▶ Beispiel: Multiplexer
 $f(a,b,c) = (a \wedge \bar{c}) \vee (b \wedge c)$



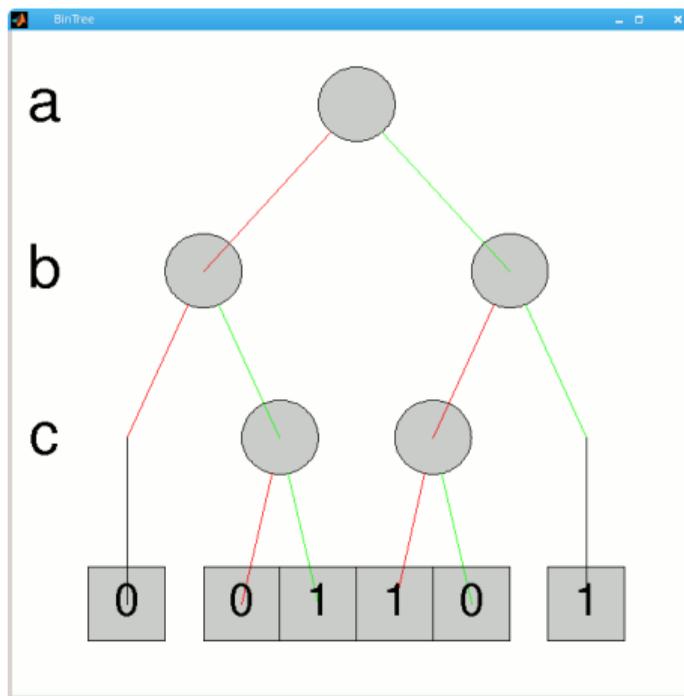
Entscheidungsbaum: Beispiel



► $f(a,b,c) = (a \wedge \bar{c}) \vee (b \wedge c)$

- rot: 0-Zweig
grün: 1-Zweig

Entscheidungsbaum: Beispiel (cont.)



► $f(a,b,c) = (a \wedge \bar{c}) \vee (b \wedge c)$

⇒ Knoten entfernt

- rot: 0-Zweig
grün: 1-Zweig



Reduced Ordered Binary-Decision Diagrams (ROBDD)

Binäres Entscheidungsdiagramm

- ▶ Variante des Entscheidungsbaums
- ▶ vorab gewählte Variablenordnung (*ordered*)
- ▶ redundante Knoten werden entfernt (*reduced*)
- ▶ ein ROBDD ist eine Normalform für eine Funktion

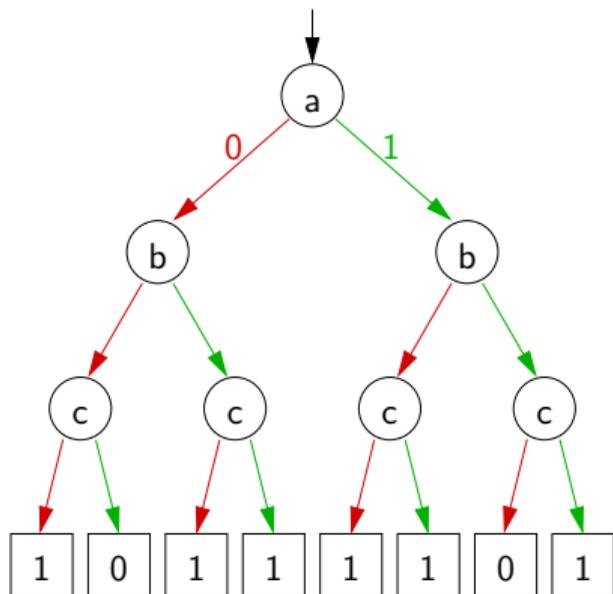
- ▶ viele praxisrelevante Funktionen sehr kompakt darstellbar
 $\mathcal{O}(n) \dots \mathcal{O}(n^2)$ Knoten bei n Variablen
- ▶ wichtige Ausnahme: n -bit Multiplizierer ist $\mathcal{O}(2^n)$
- ▶ derzeit das Standardverfahren zur Manipulation von (großen) Schaltfunktionen

R. E. Bryant: *Graph-Based Algorithms for Boolean Function Manipulation*, [Bry86]

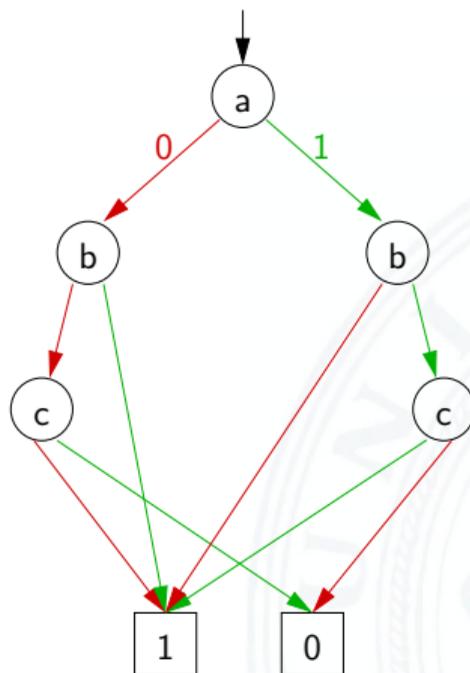
ROBDD vs. Entscheidungsbaum

Entscheidungsbaum

$$f = (abc) \vee (a\bar{b}) \vee (\bar{a}b) \vee (\bar{a}\bar{b}\bar{c})$$

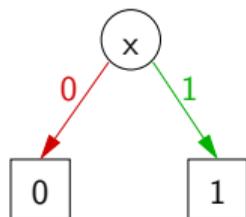


ROBDD

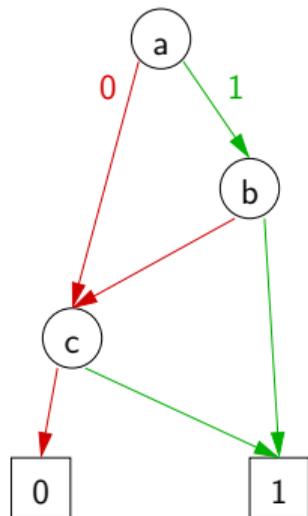


ROBDD: Beispiele

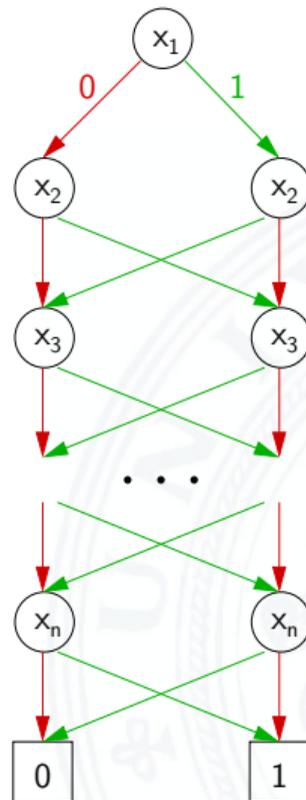
$$f(x) = x$$



$$g = (a b) \vee c$$



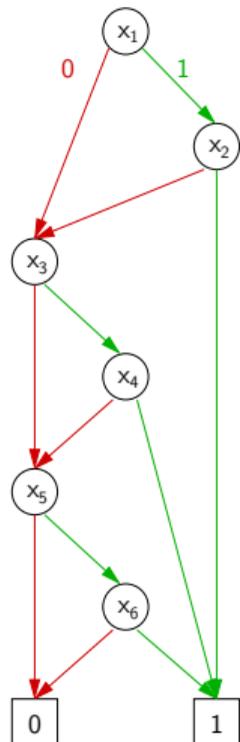
$$\text{Parität } p = x_1 \oplus x_2 \oplus \dots \oplus x_n$$



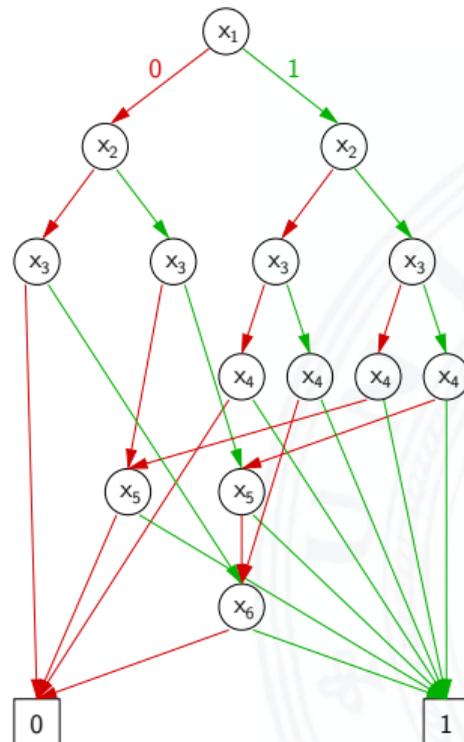
ROBDD: Problem der Variablenordnung

- ▶ Anzahl der Knoten oft stark abhängig von der Variablenordnung

$$f = x_1 x_2 \vee x_3 x_4 \vee x_5 x_6$$



$$g = x_1 x_4 \vee x_2 x_5 \vee x_3 x_6$$





- ▶ mehrere (beliebig viele) Varianten zur Realisierung einer gegebenen Schaltfunktion bzw. eines Schaltnetzes

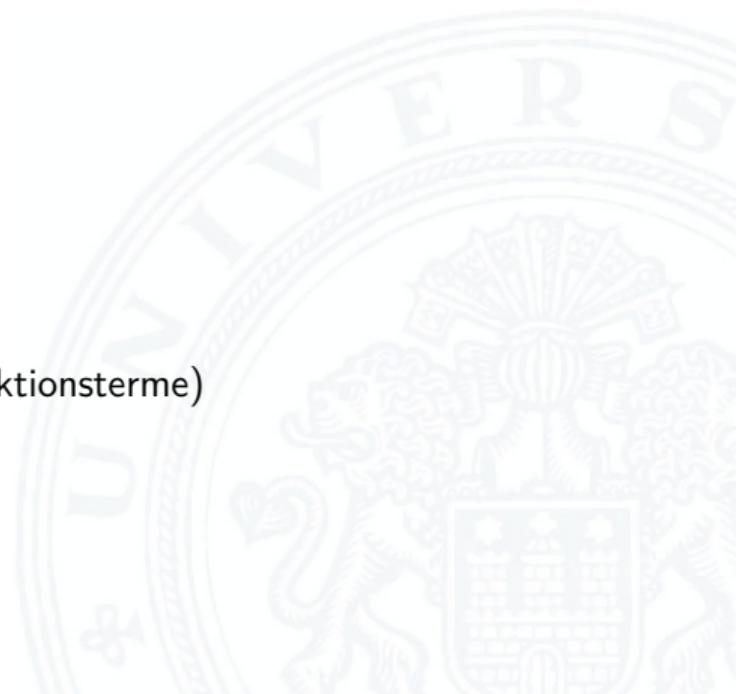
Minimierung des Realisierungsaufwandes

- ▶ diverse Kriterien, technologieabhängig

- ▶ Hardwarekosten Anzahl der Gatter / Chipfläche
- ▶ Hardwareeffizienz z.B. NAND statt XOR
- ▶ Geschwindigkeit Anzahl der Stufen, Laufzeiten
- ▶ Leistungsaufnahme statischer / dynamischer Stromverbrauch
- ▶ Testbarkeit Erkennung von Produktionsfehlern
- ▶ Robustheit z.B. Temperatur-, Spannungsschwankungen, ionisierende Strahlung



- ▶ Vereinfachung der gegebenen Schaltfunktionen durch Anwendung der Gesetze der Boole'schen Algebra
- ▶ im Allgemeinen nur durch Ausprobieren
- ▶ ohne Rechner sehr mühsam
- ▶ keine allgemeingültigen Algorithmen bekannt
- ▶ Heuristische Verfahren
 - ▶ Suche nach *Primimplikanten* (= kürzeste Konjunktionsterme)
 - ▶ Quine-McCluskey-Verfahren und Erweiterungen





- ▶ Ausgangsfunktion in DNF

$$\begin{aligned}y(x) = & \bar{x}_3 x_2 x_1 \bar{x}_0 \vee \bar{x}_3 x_2 x_1 x_0 \\ & \vee x_3 \bar{x}_2 \bar{x}_1 x_0 \vee x_3 \bar{x}_2 x_1 \bar{x}_0 \\ & \vee x_3 \bar{x}_2 x_1 x_0 \vee x_3 x_2 \bar{x}_1 x_0 \\ & \vee x_3 x_2 x_1 \bar{x}_0 \vee x_3 x_2 x_1 x_0\end{aligned}$$

- ▶ Zusammenfassen von Termen liefert

$$y(x) = \bar{x}_3 x_2 x_1 \vee x_3 \bar{x}_2 x_0 \vee x_3 \bar{x}_2 x_1 \vee x_3 x_2 x_0 \vee x_3 x_2 x_1$$





- ▶ Ausgangsfunktion in DNF

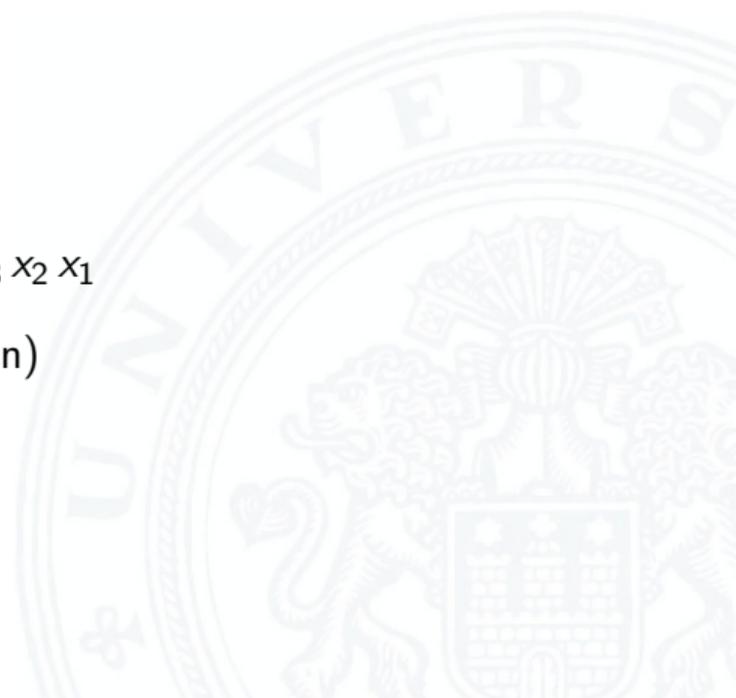
$$\begin{aligned}y(x) &= \overline{x_3} x_2 x_1 \overline{x_0} \vee \overline{x_3} x_2 x_1 x_0 \\ &\vee x_3 \overline{x_2} \overline{x_1} x_0 \vee x_3 \overline{x_2} x_1 \overline{x_0} \\ &\vee x_3 \overline{x_2} x_1 x_0 \vee x_3 x_2 \overline{x_1} x_0 \\ &\vee x_3 x_2 x_1 \overline{x_0} \vee x_3 x_2 x_1 x_0\end{aligned}$$

- ▶ Zusammenfassen von Termen liefert

$$y(x) = \overline{x_3} x_2 x_1 \vee x_3 \overline{x_2} x_0 \vee x_3 \overline{x_2} x_1 \vee x_3 x_2 x_0 \vee x_3 x_2 x_1$$

- ▶ aber bessere Lösung ist möglich (weiter Umformen)

$$y(x) = x_2 x_1 \vee x_3 x_0 \vee x_3 x_1$$





- ▶ Darstellung einer Schaltfunktion im KV-Diagramm
- ▶ Interpretation als disjunktive Normalform / als konjunktive Normalform

- ▶ Zusammenfassen benachbarter Terme durch **Schleifen**
- ▶ alle 1-Terme mit möglichst wenigen Schleifen abdecken
(alle 0-Terme --- \equiv konjunktive Normalform)
- ▶ minimierte Funktion ablesen, wenn keine weiteren Schleifen gebildet werden können

- ▶ nutzt Fähigkeit des Menschen, benachbarte Flächen auf einen Blick zu „sehen“
- ▶ bei mehr als 6 Variablen nicht mehr praktikabel

Erinnerung: Karnaugh-Veitch Diagramm

		$x_1 x_0$			
		00	01	11	10
$x_3 x_2$	00	0	1	3	2
	01	4	5	7	6
	11	12	13	15	14
	10	8	9	11	10

		$x_1 x_0$			
		00	01	11	10
$x_3 x_2$	00	0000	0001	0011	0010
	01	0100	0101	0111	0110
	11	1100	1101	1111	1110
	10	1000	1001	1011	1010

- ▶ 2D-Diagramm mit $2^n = 2^{n_y} \times 2^{n_x}$ Feldern
 - ▶ gängige Größen sind: 2×2 , 2×4 , 4×4
darüber hinaus: mehrere Diagramme der Größe 4×4
 - ▶ Anordnung der Indizes ist im einschrittigen-Code / Gray-Code
- ⇒ benachbarte Felder unterscheiden sich gerade um 1 Bit

KV-Diagramme: 2...4 Variable (2x2, 2x4, 4x4)

	x_0	0	1
x_1	0	00	01
	1	10	11

	$x_1 x_0$	00	01	11	10
x_2	0	000	001	011	010
	1	100	101	111	110

	$x_1 x_0$	00	01	11	10
$x_3 x_2$	00	0000	0001	0011	0010
	01	0100	0101	0111	0110
	11	1100	1101	1111	1110
	10	1000	1001	1011	1010



- ▶ Funktionswerte 0 und 1 in zugehöriges Feld im KV-Diagramm eintragen
zusätzlich: *Don't-Care* „*“ für nicht spezifizierte Werte

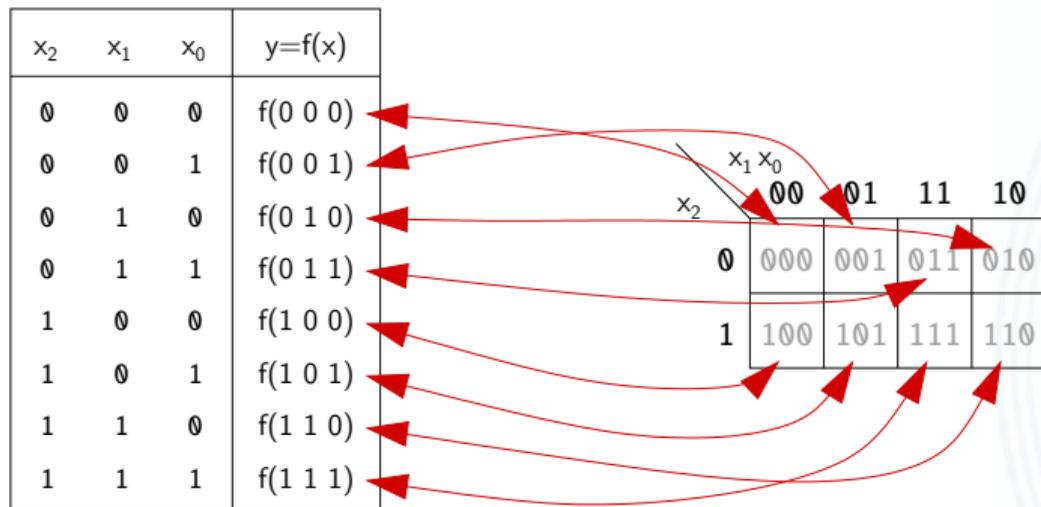
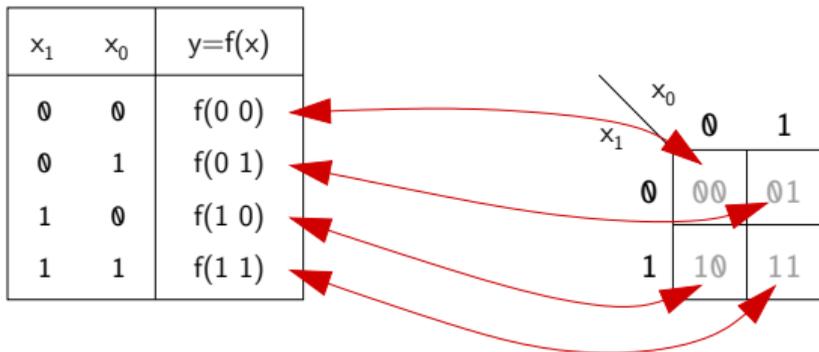
wichtig!

- ▶ 2D-Äquivalent zur Funktionstabelle
- ▶ praktikabel für 3...6 Eingänge
- ▶ fünf Eingänge: zwei Diagramme à 4×4 Felder
sechs Eingänge: vier Diagramme à 4×4 Felder

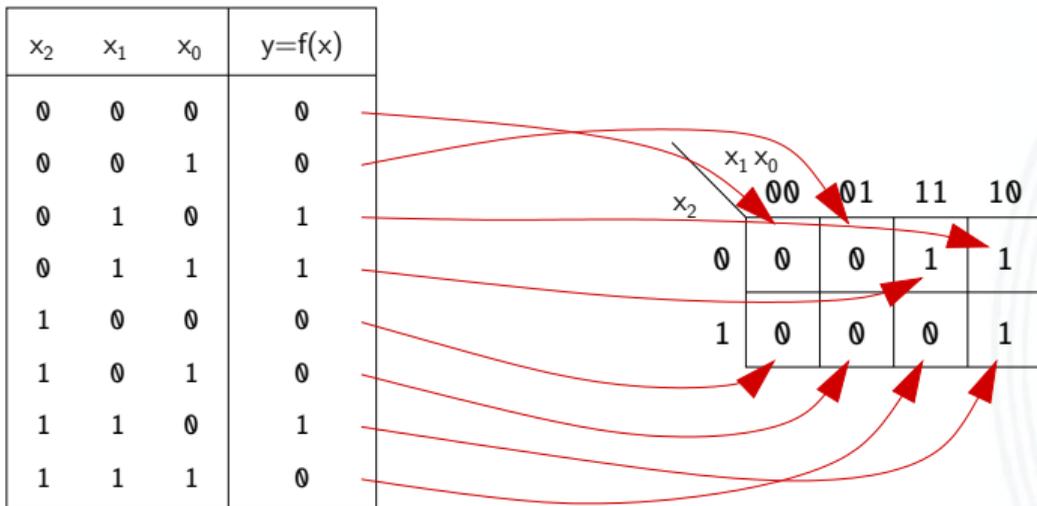
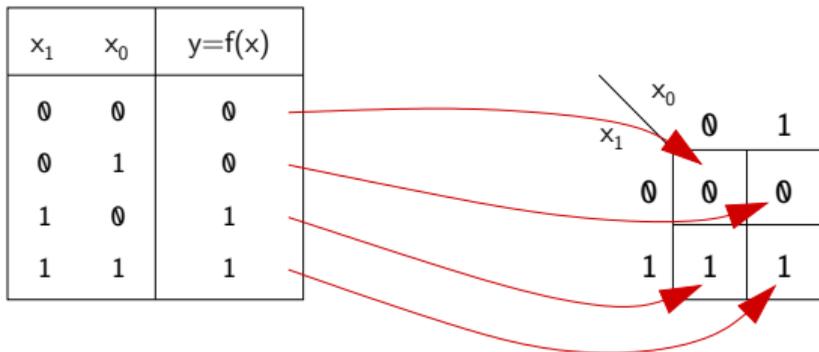
⇒ viele Strukturen „auf einen Blick“ erkennbar



KV-Diagramm: Zuordnung zur Funktionstabelle



KV-Diagramm: Eintragen aus Funktionstabelle



KV-Diagramm: Beispiel

$x_3 x_2$	$x_1 x_0$			
	00	01	11	10
00	0	1	3	2
01	4	5	7	6
11	12	13	15	14
10	8	9	11	10

$x_3 x_2$	$x_1 x_0$			
	00	01	11	10
00	1	0	0	1
01	0	0	0	0
11	0	0	1	0
10	0	0	1	0

- ▶ Beispielfunktion in DNF mit vier Termen:

$$f(x) = (\overline{x_3} \overline{x_2} \overline{x_1} \overline{x_0}) \vee (\overline{x_3} \overline{x_2} x_1 \overline{x_0}) \vee (x_3 \overline{x_2} x_1 x_0) \vee (x_3 x_2 x_1 x_0)$$

- ▶ Werte aus Funktionstabelle an entsprechender Stelle ins Diagramm eintragen

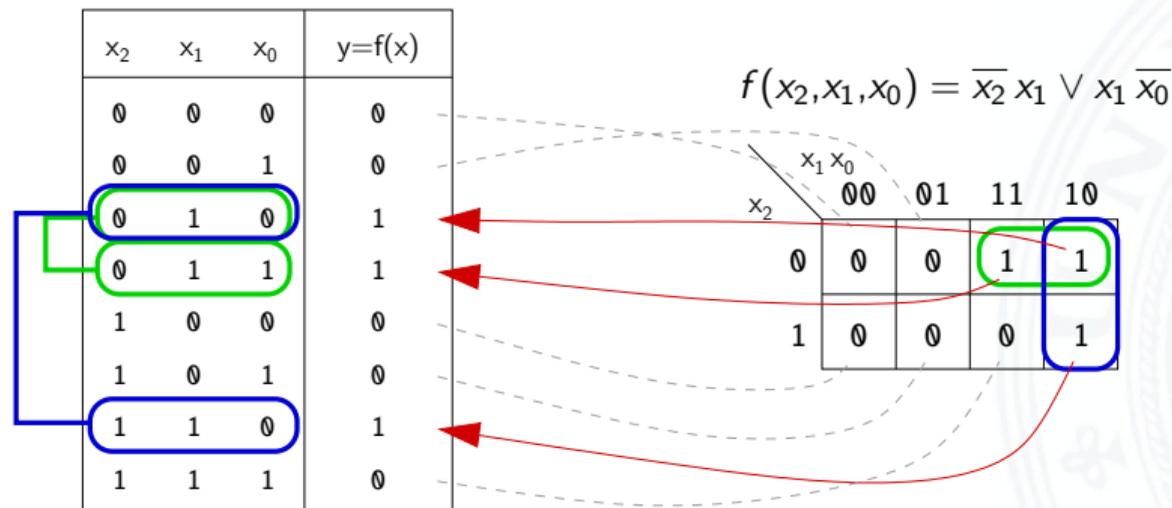
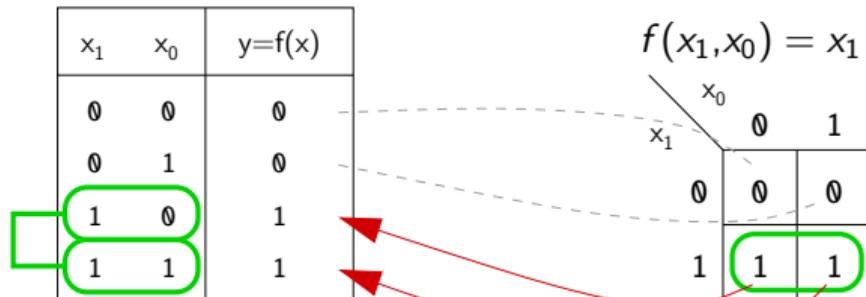
Schleifen: Zusammenfassen benachbarter Terme

- ▶ benachbarte Felder unterscheiden sich um 1-Bit
- ▶ falls benachbarte Terme beide 1 sind \Rightarrow Funktion hängt an dieser Stelle nicht von der betroffenen Variable ab
- ▶ die zugehörigen (Min-) Terme können zusammengefasst werden

- ▶ Erweiterung auf vier benachbarte Felder (4x1 1x4 2x2)
 –"– auf acht –"– (4x2 2x4) usw.
- ▶ aber keine Dreier- Fünfergruppen usw. (Gruppengröße 2^i)

- ▶ Nachbarschaft auch „außen herum“
- ▶ mehrere Schleifen dürfen sich überlappen

Schleifen: Ablesen im KV-Diagramm



Schleifen: Ablesen im KV-Diagramm (cont.)

		$x_1 x_0$			
		00	01	11	10
$x_3 x_2$	00	1	0	0	1
	01	0	0	0	0
	11	0	0	1	0
	10	0	0	1	0

		$x_1 x_0$			
		00	01	11	10
$x_3 x_2$	00	1	0	0	1
	01	0	0	0	0
	11	0	0	1	0
	10	0	0	1	0

- ▶ insgesamt zwei Schleifen möglich
- ▶ grün entspricht $(\overline{x_3} \overline{x_2} \overline{x_0}) = (\overline{x_3} \overline{x_2} \overline{x_1} \overline{x_0}) \vee (\overline{x_3} \overline{x_2} x_1 \overline{x_0})$
blau entspricht $(x_3 x_1 x_0) = (x_3 x_2 x_1 x_0) \vee (x_3 \overline{x_2} x_1 x_0)$
- ▶ minimierte disjunktive Form $f(x) = (\overline{x_3} \overline{x_2} \overline{x_0}) \vee (x_3 x_1 x_0)$

- ▶ Minimierung mit KV-Diagrammen [Kor16]
tams.informatik.uni-hamburg.de/research/software/tams-tools/kvd-editor.html
 - ▶ Auswahl der Funktionalität: *Edit function, Edit loops*
 - ▶ Explizite Eingabe: *Open Diagram - From Expressions*
 - 1 Funktion: Maustaste ändert Werte
 - 2 Schleifen: Auswahl und Aufziehen mit Maustaste
 - ▶ Anzeige des zugehörigen Hardwareaufwands und der Schaltung
- ▶ Applet zur Minimierung mit KV-Diagrammen [HenKV]
tams.informatik.uni-hamburg.de/applets/kvd
 - ▶ Auswahl der Funktionalität: *Edit function, Add loop ...*
 - ▶ Ändern der Ein-/Ausgänge: *File - Examples - User define dialog*
 - 1 Funktion: Maustaste ändert Werte
 - 2 Schleifen: Maustaste, *shift*+Maus, *ctrl*+Maus
 - ▶ Anzeige des zugehörigen Hardwareaufwands und der Schaltung
 - ▶ **Achtung**: andere Anordnung der Eingangsvariablen als im Skript
⇒ andere Anordnung der Terme im KV-Diagramm

Tipp!

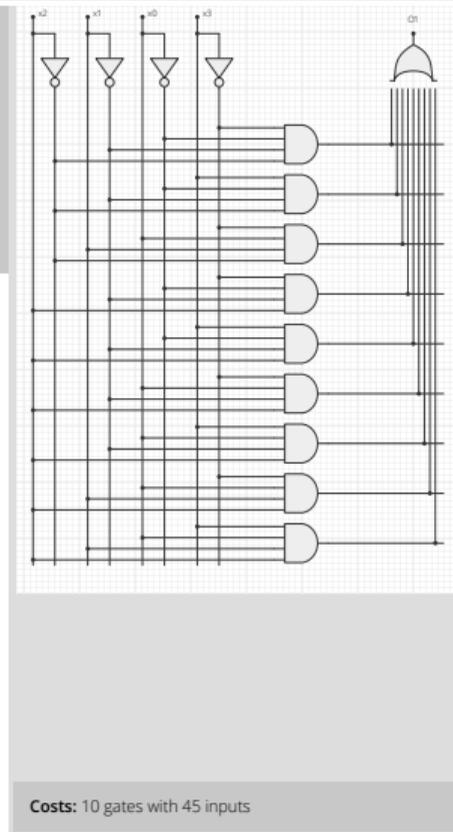
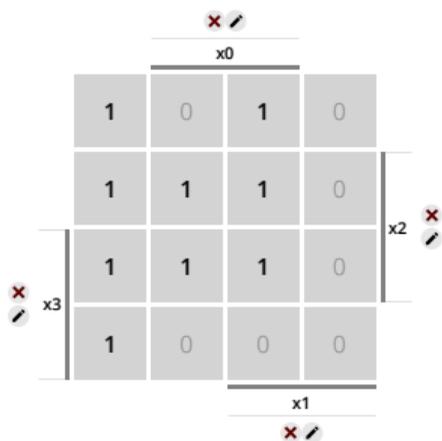
KV-Diagramm Editor: Screenshots

Edit function Edit loops

Inputs: $-$ 4 $+$ Outputs: 1 $+$

01

DNF KNF No loops have been created yet



Eingabe der Schaltfunktion

KV-Diagramm Editor: Screenshots (cont.)

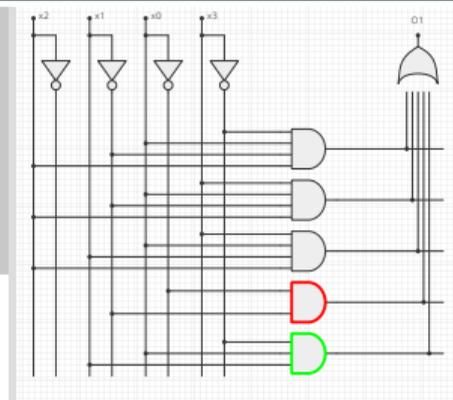
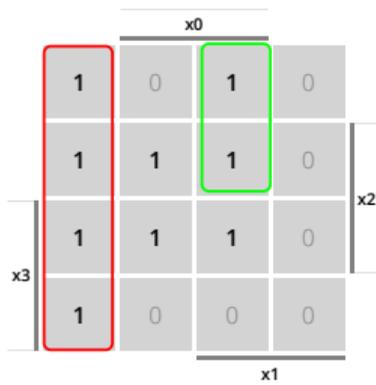
Edit function | **Edit loops**

Inputs: 4 | Outputs: 1



o1

DNF | KNF | **X** **X**



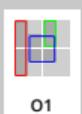
Costs: 6 gates with 22 inputs

Minimierung durch Schleifenbildung

KV-Diagramm Editor: Screenshots (cont.)

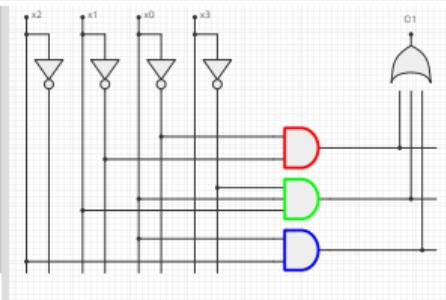
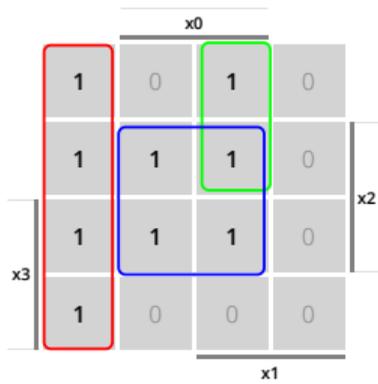
Edit function | **Edit loops**

Inputs: 4 | Outputs: 1



01

DNF | KNF |   



Costs: 4 gates with 10 inputs

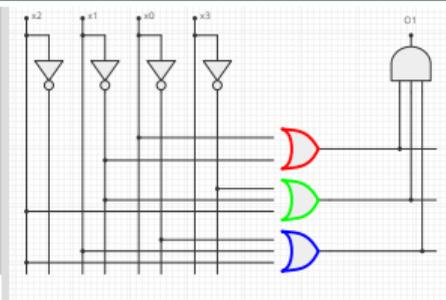
Hardware-Kosten: # Gatter, Eingänge

KV-Diagramm Editor: Screenshots (cont.)

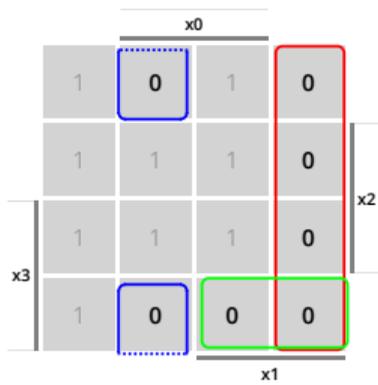
Edit function | **Edit loops**

Inputs: 4 | Outputs: 1

01



DNF | KNF | x x x

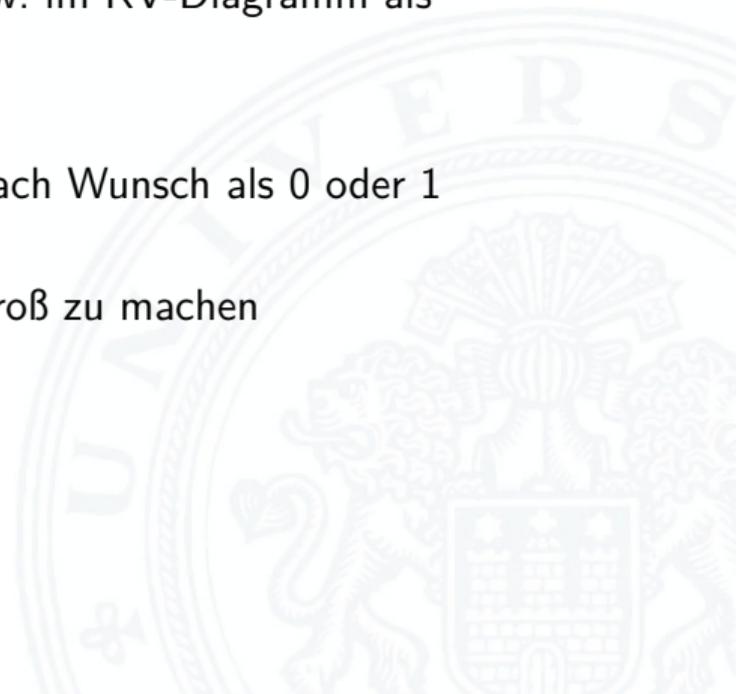


Costs: 4 gates with 11 inputs

Konjunktive Form



- ▶ in der Praxis sind viele Schaltfunktionen unvollständig definiert weil bestimmte Eingangskombinationen nicht vorkommen
 - ▶ zugehörige Terme werden in Funktionstabelle, bzw. im KV-Diagramm als **Don't-Care** markiert: „*“
- ⇒ bei der Minimierung können *Don't-Care* Terme nach Wunsch als 0 oder 1 angenommen werden
- ⇒ *Don't-Cares* verwenden um Schleifen möglichst groß zu machen



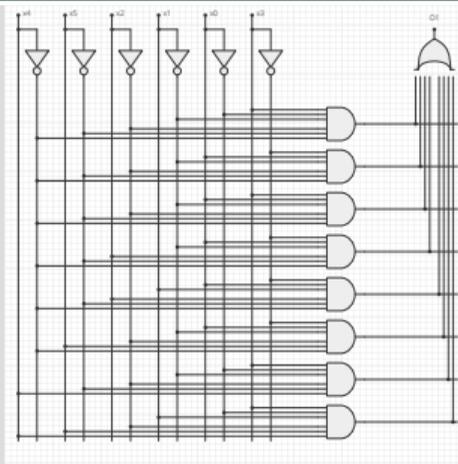
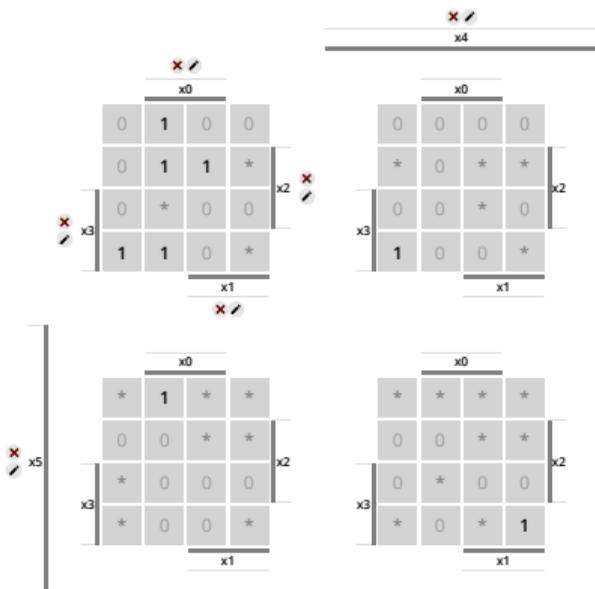
KV-Diagramm Editor: 6 Variablen, *Don't-Cares*

Edit function Edit loops

Inputs: **6** Outputs: **1**

01

DNF KNF No loops have been created yet



Costs: 9 gates with 56 inputs

KV-Diagramm Editor: 6 Variablen, *Don't-Cares* (cont.)

8.6 Schaltfunktionen - Minimierung mit KV-Diagrammen

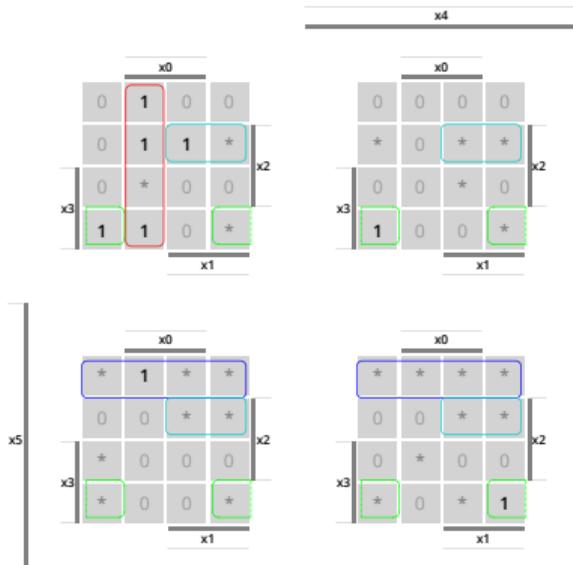
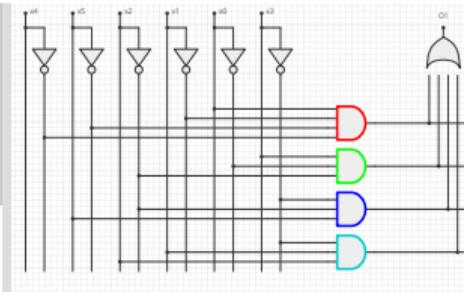
64-040 Rechnerstrukturen und Betriebssysteme

Edit function **Edit loops**

Inputs: **6** Outputs: **1**

01

DNF **KNF** ✖ ✖ ✖ ✖



Costs: 5 gates with 17 inputs



- [BM08] B. Becker, P. Molitor:
Technische Informatik – eine einführende Darstellung.
2. Auflage, Oldenbourg, 2008. ISBN 978-3-486-58650-3
- [SS04] W. Schiffmann, R. Schmitz:
Technische Informatik 1 – Grundlagen der digitalen Elektronik.
5. Auflage, Springer-Verlag, 2004. ISBN 978-3-540-40418-7
- [WH03] H.D. Wuttke, K. Henke:
Schaltsysteme – Eine automatenorientierte Einführung.
Pearson Studium, 2003. ISBN 978-3-8273-7035-8
- [Bry86] R.E. Bryant: *Graph-Based Algorithms for Boolean Function Manipulation.*
in: *IEEE Trans. Computers* 35 (1986), Nr. 8, S. 677–691



[Kor16] Laszlo Korte: *TAMS Tools for eLearning*.

Universität Hamburg, FB Informatik, 2016, BSc Thesis.

tams.informatik.uni-hamburg.de/research/software/tams-tools

[HenKV] N. Hendrich: *KV-Diagram Simulation*.

Universität Hamburg, FB Informatik, Lehrmaterial.

tams.informatik.uni-hamburg.de/applets/kvd

[Hei05] K. von der Heide: *Vorlesung: Technische Informatik 1 — interaktives Skript*.

Universität Hamburg, FB Informatik, 2005, Vorlesungsskript.

tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2004ws/vorlesung/t1