

آشنایی با مدارهای منطقی

هدفهای رفتاری: پس از پایان این درس از فرآگیر انتظار می‌رود:

- ۱- مفهوم کمیت‌های آنالوگ و دیجیتال را توضیح دهد.
- ۲- سطوح منطقی صفر و یک را برای ولتاژ شرح دهد.
- ۳- دروازه‌های منطقی AND، OR، NOR، NAND، NOT، XOR و XNOR را تعریف کند.
- ۴- به کمک کلیدها (سری - موازی) دروازه‌های منطقی AND، OR، NOR و XNOR را نمایش دهد.
- ۵- جدول صحت AND، OR، NOR، NAND، NOT و XNOR رارسم کند.
- ۶- تابع منطقی یک مسئله‌ی ساده را به فرم مجموع حاصل ضرب‌ها بنویسد.
- ۷- اتحادهای منطقی ساده را بنویسد.
- ۸- مدارهای ترکیبی رمزکننده (encoder) و رمزگشا (decoder) را با اختصار تعریف کند.
- ۹- فلیپ فلáp را به منزله‌ی سلول حافظه، تعریف کند.
- ۱۰- رجیستر و شمارنده را تعریف کند.
- ۱۱- یک مدار کاربردی با شمارنده رسم کند.

مطالعه‌ی آزاد

سایر وسایل را «آنالوگ» گویند. اساس و طرز کار سیستم‌های داخلی این دو دسته وسایل دارای تفاوت‌هایی است که هریک از آن‌ها را بررسی خواهیم نمود.

در شکل ۲-۱ دو نوع مولتی‌متر آنالوگ و دیجیتال نشان داده شده است.



مولتی‌متر دیجیتال

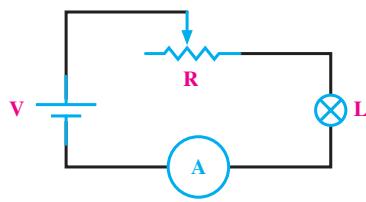


شکل ۲-۱

مقدمه امروزه تعداد بی‌شماری از دستگاه‌های اندازه‌گیری الکترونیکی و سایر وسایل با استفاده از تکنولوژی دیجیتال ساخته می‌شوند و هر روز تعداد آن‌ها بیش‌تر می‌شود، زیرا دستگاه‌های دیجیتالی دارای ویژگی‌هایی هستند که از جمله می‌توان به این موارد اشاره کرد:

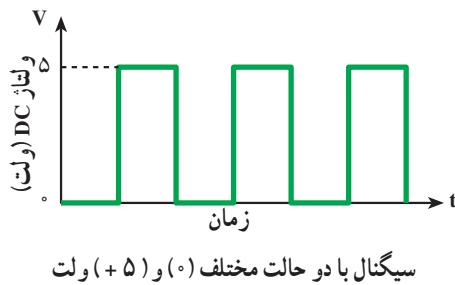
- الف - سرعت بالا در انجام کارها،
- ب - دقت زیاد در انجام امور،
- ج - داشتن حجم کم،
- د - ساده بودن در دادن و گرفتن اطلاعات،
- ه - داشتن قابلیت تنوع در ساخت وسایل.

دستگاه‌هایی که با این ویژگی‌ها کار می‌کنند «دیجیتالی» و



شکل ۲-۳

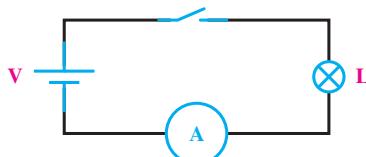
۲-۱-۲- سیستم دیجیتال: گروه دیگری از سیگنال‌ها وجود دارند که دارای تغییرات پله‌ای و مجزا هستند و ولتاژ در آن‌ها بین دو مقدار حداقل و حداکثر تغییر می‌کند. سیستم‌هایی که با چنین ولتاژ‌هایی کار می‌کنند «سیستم‌های دیجیتالی» گفته می‌شوند. از جمله دستگاه‌هایی که با این سیستم کار می‌کنند می‌توان مراکز تلفن، ماشین حساب‌ها یا رایانه را نام برد. در شکل ۴ یک نمونه سیگنال دیجیتالی نشان داده شده است.



سیگنال با دو حالت مختلف (+۰) و (+۵) ولت

شکل ۲-۴- سیگنال دیجیتال

با کمک مدار داده شده در شکل ۲-۵ و قطع و وصل بی‌دربی کلید و مشاهده‌ی نور لامپ یا اندازه‌گیری جریان آن به پله‌ای بودن تغییرات ولتاژ می‌توان بی‌برد، زیرا هنگام آزمایش با قطع و وصل کلید لامپ با ماکریم نور خود روشن و خاموش می‌شود؛ هم‌چنین عقره‌ی آمپر متر نیز در هنگام وصل کلید خیلی سریع منحرف شده، حداکثر مقدار جریان مدار را نشان می‌دهد و در هنگام قطع نیز خیلی سریع به صفر می‌رسد.



شکل ۲-۵

۱-۲- سیستم‌های آنالوگ و دیجیتال

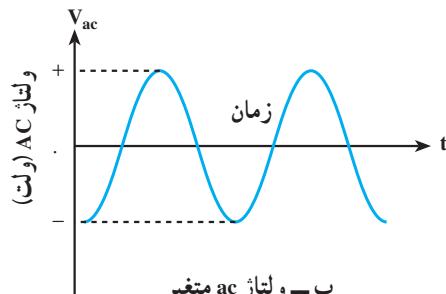
به طور کلی سیستم داخلی و کاری وسائل الکترونیکی یا الکترونیکی - چه در صنعت چه به صورت وسائل خانگی، همچون : وسائل اندازه‌گیری، موتورهای الکتریکی، رایانه، ماشین حساب و تلفن - از دو سیستم «آنالوگ» یا «دیجیتال» است.

۱-۲-۱- سیستم آنالوگ : سیستم آنالوگ

به سیستمی گفته می‌شود که در آن تغییرات سیگنال (موج کوچک) به صورت پیوسته است؛ یعنی اطلاعات با شکل موجی که برای وسیله‌ی مورد نظر ارسال می‌گردد در تمامی لحظات وجود دارد و لحظه‌ی قطعی در شکل موج پدید نمی‌آید. شکل موج‌های ولتاژی که در شکل ۲-۲ نشان داده شده است معرف سیگنال‌های آنالوگ هستند.



الف - ولتاژ dc ثابت ۱۲ ولت



ب - ولتاژ ac متغیر

با استن مداری مطابق شکل ۲-۳ و ایجاد تغییر در مقدار مقاومت متغیر از حداقل تا حداکثر، با مشاهده‌ی نور لامپ که به آرامی کم و زیاد می‌شود، هم‌چنین با اندازه‌گیری جریان که عقره‌ی آمپر متر به آهستگی منحرف می‌شود، می‌توان مفهوم پیوسته بودن شدت روشنایی لامپ را به خوبی دریافت نمود.

در شکل ۶-۲ تصویر چند وسیله‌ی آنالوگ و دیجیتالی
نشان داده شده است.





ب - یک نمونه کنتور سه‌فاز



الف - یک نمونه کنتور یک‌فاز

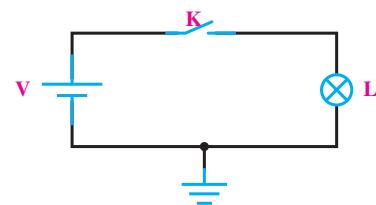
شکل ۲-۶ - تصویر چند وسیله آنالوگ و دیجیتال

هریک از این اصطلاحات بیانگر مفهوم خاصی از مدار است؛ برای مثال «ON-OFF» روشن و خاموش بودن، «high-low» حداقل و حداکثر بودن و لتناژ اعمال شده به مدار و «۰-۱» معرف وجود و عدم وجود است. برای بیان مفاهیم و عبارات دیجیتالی به منظور خلاصه‌نویسی بیشتر از صفر و یک استفاده می‌شود.

البته باید دقت داشت که صفر و یک به کار رفته در مدارات دیجیتالی با صفر و یک عبارات جبری یکسان نیست. در مباحث دیجیتال ۰ و ۱ نشان‌دهنده‌ی وضعیتی از مدار هستند؛ در صورتی که در جبر معمولی صفر و یک بیانگر مقدار عددی است. سطح ولتاژ (حداکثر ولتاژ) مدارات دیجیتالی دارای مقادیر مختلف * $15V$ و $5V$ است. یکی از این مقادیر ولتاژی سطح ولتاژ ماکریم (5 ولت) و سطح ولتاژ مینیمم (صفرولت) است که در مدارات زیاد به کار می‌رود.

۲-۲ - سطوح منطقی صفر و یک

همان‌گونه که اشاره شد در مدارات دیجیتالی دو حالت موجود است که معمولاً برای بیان وضعیت کاری مدار به کار



شکل ۲-۷

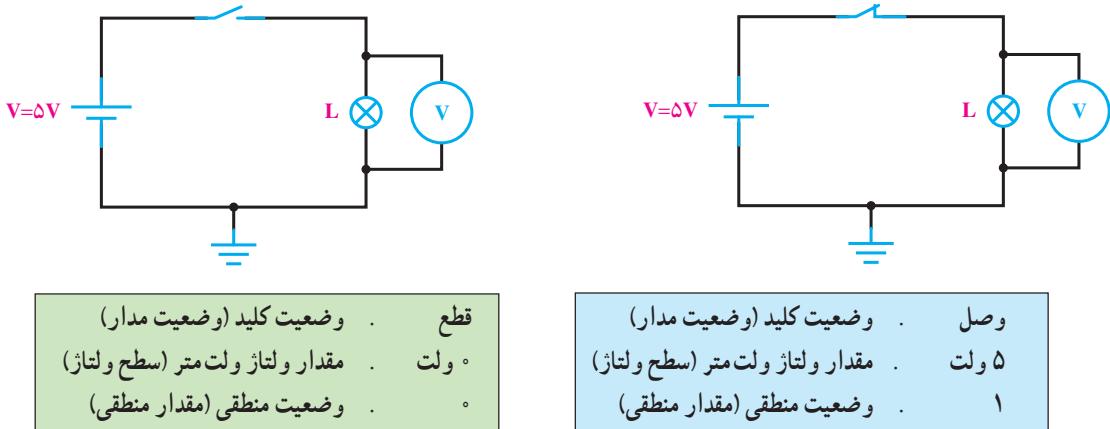
می‌رود؛ مثلاً برای نشان دادن روشن و خاموش بودن لامپ از اصطلاحات مختلفی استفاده می‌شود که در جدول ۲-۱ نشان داده شده است.

جدول ۱ - ۲

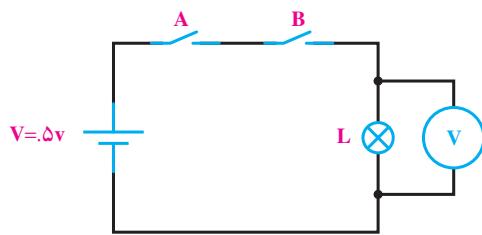
۰ . عدم وجود .	لامپ خاموش .	OFF . low .	کلید قطع .
۱ . وجود داشتن .	لامپ روشن .	ON . high .	کلید وصل .

* برخی از آی‌سی‌های دیجیتالی با ولتاژ 5 ولت و برخی با ولتاژی از 3 تا 15 ولت کار می‌کنند.

در شکل ۸ - ۲ وضعیت کاری هر مدار به همراه سطوح ولتاژ و معادل عبارت منطقی آنها نشان داده شده است.



شکل ۲-۸



شکل ۲-۹ - مدار کلیدی دروازه AND

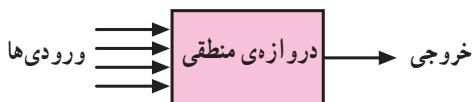
همانگونه که مشاهده می‌شود مدار کلیدی دروازه AND به صورت کلیدهای سری است و نحوه عملکرد آن بین شکل است که لامپ زمانی روشن خواهد شد که هر دو کلید در حالت وصل باشند؛ در این صورت است که لوت متر مقدار ۵ ولت را نشان می‌دهد. به اختصار می‌توان چگونگی عملکرد مدار AND را برای حالت‌های مختلف به صورت جدول وضعیت ۲-۲ بیان کرد.

جدول ۲-۲ - جدول وضعیت دروازه AND

وضعیت کلید A	وضعیت کلید B	وضعیت لامپ L
قطع	قطع	خاموش
قطع	وصل	خاموش
وصل	قطع	خاموش
وصل	وصل	روشن

۲-۳ - دروازه‌های منطقی^۱ پایه

دوازه‌های منطقی مطابق شکل ۲-۹ عملگرهایی با یک یا چند ورودی و یک خروجی هستند.



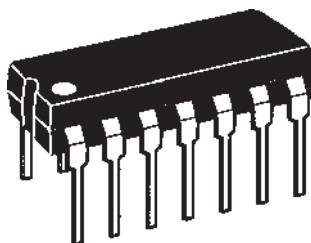
شکل ۲-۹

ساختمندان داخلی دروازه‌های منطقی را مدارات و قطعات الکترونیکی هم چون دیودها، ترازیستورها و ... تشکیل می‌دهند ولی برای ترسیم دروازه‌های منطقی از علامات اختصاری استفاده می‌کنیم.

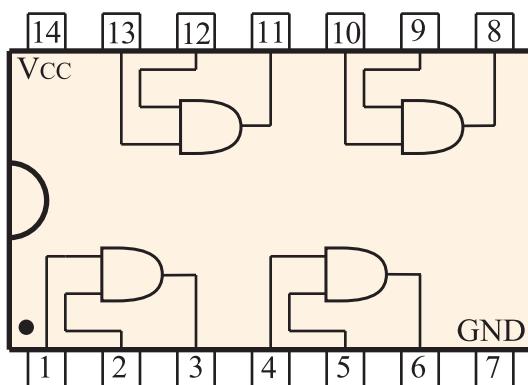
هر دروازه براساس منطقی خاص که برای وضعیت‌های ورودی و خروجی آن تعریف شده ساخته می‌شود. در اینجا ابتدا به بررسی دروازه‌های منطقی مهم و پایه‌ای می‌پردازیم.

۲-۳-۱ - دروازه AND - «و»: عملگر AND

دوازه‌ی منطقی AND، به دروازه‌ای گفته می‌شود که در صورتی خروجی آن وجود خواهد داشت (یک می‌شود) که همه ورودی‌های آن وجود داشته باشند (یک باشد). مدار کلیدی این دروازه را به صورت شکل ۲-۱ می‌توان رسم نمود.



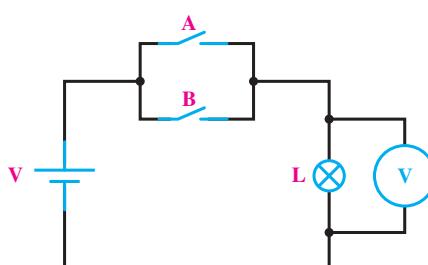
الف - شکل ظاهری



ب - شکل ظاهری و مدار داخلی یک نمونه IC دروازه AND

شکل ۲-۱۲

۲-۳-۲ - دروازه OR - «یا»: عملگر OR یا دروازه‌ی منطقی OR، به دروازه‌ای گفته می‌شود که خروجی آن در صورتی وجود خواهد داشت (یک می‌شود) که حداقل یکی از ورودی‌های آن وجود داشته باشد (یک باشد). نحوه‌ی عملکرد این دروازه را به صورت مدار کلیدی شکل ۲-۱۳ می‌توان رسم نمود.



شکل ۲-۱۳ - مدار کلیدی دروازه OR

همان‌گونه که ملاحظه می‌شود مدار کلیدی دروازه OR از کلیدهای موازی تشکیل شده است.

با توجه به مطالب یاد شده در جدول ۲-۱ می‌توان جدول وضعیت هر دروازه‌ای را به شکل ساده‌تر و با استفاده از «۰» و «۱» بیان نمود که اصطلاحاً به آن «جدول صحت» یا «جدول درستی» می‌گویند.

در جدول ۲-۳ قطع بودن کلید و خاموش بودن لامپ (۰)، وصل بودن کلید و روشن بودن لامپ (۱) در نظر گرفته شده است.

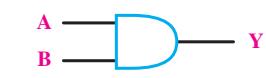
جدول ۲-۳ - جدول صحت دروازه AND

A ورودی	B ورودی	Y خروجی
۰	۰	۰
۰	۱	۰
۱	۰	۰
۱	۱	۱

در نقشه‌های دیجیتالی این دروازه را با علایم اختصاری همانند شکل ۲-۱۱ نشان می‌دهند.



ب - استاندارد امریکایی



شکل ۲-۱۱ - علایم اختصاری دروازه AND

در شکل ۲-۱۲ شکل ظاهری IC^۰ و دروازه‌های داخل آن را مشاهده می‌کنید.

برای بیان رابطه‌ی منطقی دروازه‌ی AND از علامت (·) در بین متغیرهای ورودی استفاده می‌شود. برای این دروازه‌ها می‌توان نوشت :

معمولًاً به منظور خلاصه‌نویسی
(.) حذف می‌شود.

$$Y = A \cdot B \quad . \dots \dots \quad Y = AB$$

مشابه دروازه‌ی AND براساس حالات مختلف جدول

۴-۲ می‌توان جدول صحت دروازه‌ی OR را چنین نوشت:

جدول ۵-۲- جدول صحت دروازه‌ی OR

A ورودی	B ورودی	Y خروجی
.	.	.
.	۱	۱
۱	.	۱
۱	۱	۱

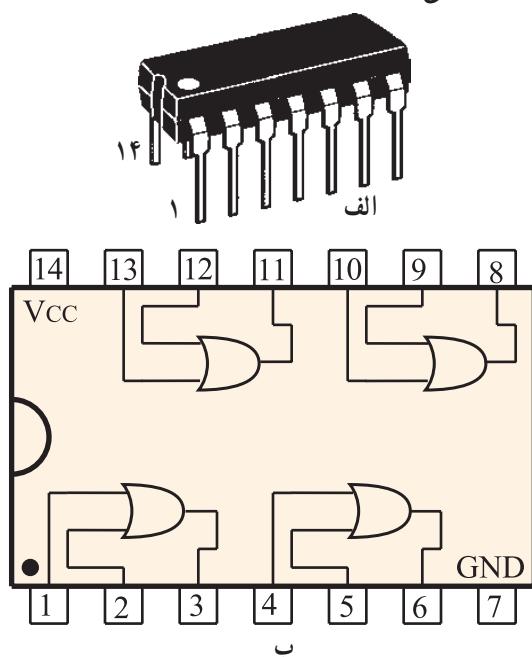
علایم اختصاری دروازه‌ی OR در شکل ۲-۱۵ نشان داده شده است.



ب - استاندارد آمریکایی

الف - علایم اختصاری دروازه OR

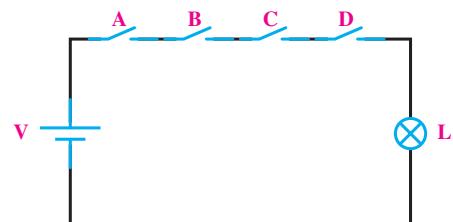
در شکل ۲-۱۶ شکل ظاهری IC و دروازه‌های داخل آن را مشاهده می‌کنید.



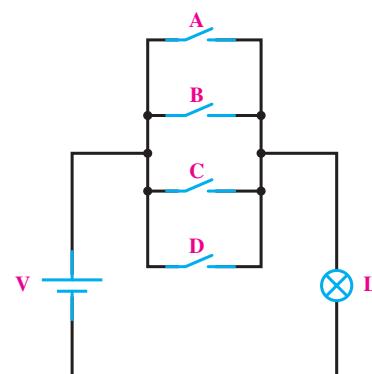
شکل ۲-۱۶- شکل ظاهری و مدار داخلی یک نمونه IC دروازه‌ی OR

دروازه‌های AND و OR می‌توانند بیش از دو متغیر نیز

داشته باشند. در شکل ۲-۱۴ مدار کلیدی این دروازه‌ها برای چهار متغیر نشان داده شده است.



الف - مدار کلیدی AND چهار متغیره



ب - مدار کلیدی OR چهار متغیره

شکل ۲-۱۴

همان‌گونه که در شکل ۲-۱۳ مشاهده می‌شود عملکرد

دروازه‌ی OR بدین شکل است:

در صورت وصل هریک از کلیدها یا وصل هر دو کلید

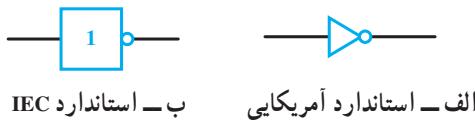
لامپ روشن شده، ولت‌متر مقدار ۵ ولت را نشان می‌دهد.

به‌طور خلاصه جدول وضعیت دروازه OR برای حالات‌های مختلف را به صورت جدول ۲-۴ می‌توان نوشت.

جدول ۴-۲- جدول صحت دروازه OR

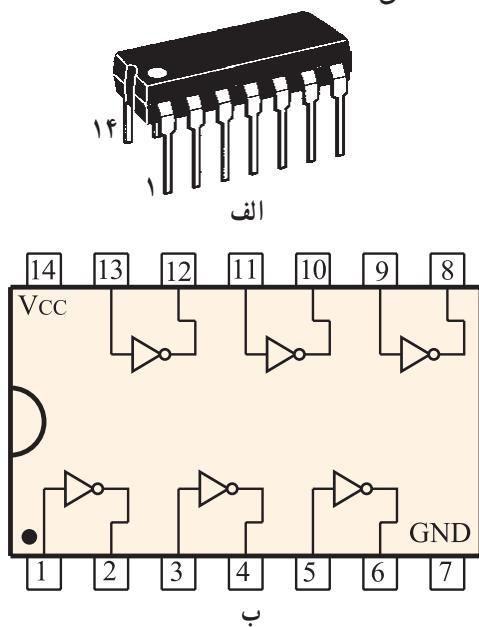
A وضعیت کلید	B وضعیت کلید	L وضعیت لامپ
OFF قطع	OFF قطع	OFF قطع
OFF قطع	ON وصل	ON وصل
ON وصل	OFF قطع	ON وصل
ON وصل	ON وصل	ON وصل

در شکل ۲-۱۸ عالیم اختصاری دروازه‌ی NOT شان داده شده است.



شکل ۲-۱۸ عالیم اختصاری دروازه‌ی NOT

در شکل ۲-۱۹ شکل ظاهری IC و دروازه‌های داخل آن را مشاهده می‌کنید.



شکل ۲-۱۹ شکل ظاهری و گیت‌های داخلی یک نمونه IC گیت NOT

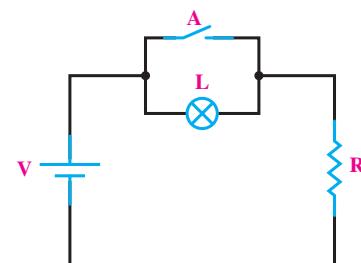
وضعیت خروجی نسبت به ورودی دروازه‌ی NOT را به صورت این رابطه‌ی منطقی بیان می‌کنند:

$$Y = \bar{A}$$

در هر کدام از دروازه‌های منطقی که از آن سخن گفته‌یم، منطق خاصی بین صفر و یک‌های ورودی و خروجی حاکم است. این منطق و تعاریف فقط در بحث الکترونیک یا دیجیتال مطرح نیست، زیرا در مدارات الکتریکی صنعتی تک فازه و سه‌فازه نیز به نوعی دیگر با این مفاهیم سروکار داریم. امروزه در صنعت از تجهیزاتی تحت عنوان کنترل کننده‌های منطقی^۱، رله‌های قابل برنامه‌ریزی^۲، راهاندازهای الکترونیکی^۳ برای

برای بیان رابطه‌ی منطقی دروازه‌ی OR از علامت (+) در بین متغیرهای ورودی استفاده می‌شود. بر همین اساس می‌توان چنین نوشت:

۲-۳-۲- دروازه NOT - «نفی»: عملگر NOT
یا «دوازه‌ی منطقی NOT» به دروازه‌ای گفته می‌شود که خروجی آن همیشه معکوس (نفی) ورودی است یعنی زمانی خروجی وجود خواهد داشت (یک است) که متغیر ورودی وجود نداشته باشد (صفراً باشد). با توجه به تعریف دروازه‌ی NOT مدار کلیدی این دروازه را مانند شکل ۲-۱۷ می‌توان رسم کرد.



شکل ۲-۱۷ مدار کلیدی دروازه NOT

(علت استفاده از مقاومت R در شکل ۲-۱۷ برای این است که وقتی کلید وصل شد باتری اتصال کوتاه نگردد).

هم‌چنین براساس وضعیت‌های کلید می‌توان جدول وضعیت و جدول صحبت آن را به صورت جداول ۲-۶ و ۲-۷ نوشت. البته می‌توان دروازه NOT را با یک کلید بسته که با یک لامپ سری شده است نیز نمایش داد.

جدول ۲-۶- جدول وضعیت NOT

وضعیت کلید A	وضعیت لامپ L
قطع OFF	روشن ON
وصل ON	خاموش OFF

جدول ۲-۷- جدول صحبت NOT

A	Y
ورودی ۰	خروجی ۱
ورودی ۱	خروجی ۰

با توجه به توضیحات داده شده و شکل ۲-۲۱ می‌توان نتیجه گرفت که ضروری است با همه دروازه‌های منطقی آشنا شویم تا به کمک آن‌ها بتوانیم مدارهای منطقی را تحلیل و ترسیم کنیم.

کنترل و راه اندازی موتورهای سه‌فاز و تکفار استفاده می‌شود که اصول حاکم در اغلب آن‌ها مدارهای منطقی است که پایه و مبنای این مدارها را نیز دروازه‌های منطقی تشکیل می‌دهند (شکل ۲-۲۰).



شکل ۲-۲۰

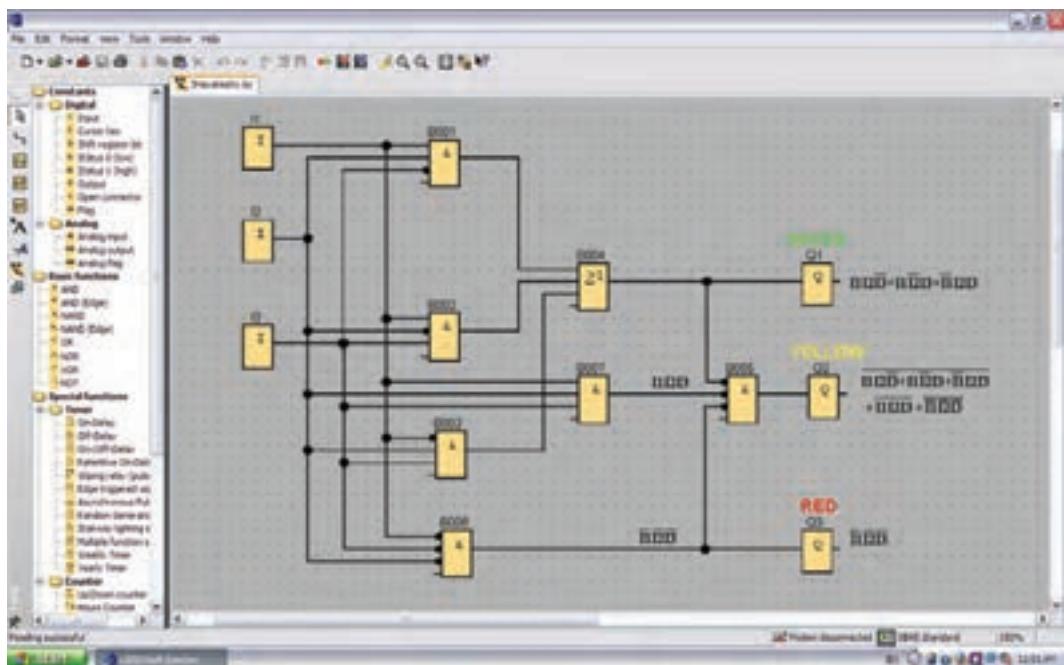
۴-۲- بررسی مدارهای منطقی

هدف از آشنایی با دروازه‌های منطقی آن است که از آن‌ها در ساخت مدارهای منطقی استفاده شود. برای این‌که با چگونگی به کارگیری این دروازه‌ها آشنا شوید یک مثال به گونه‌ی طراحی مطرح می‌شود.

مثال ۱: یک کارخانه‌ی تولید برق، جریان سه‌بار را تأمین می‌کند اگر یکی از بارها روشن باشد تنها یک مولد لازم است. وقتی که بیش از یک بار روشن است باید مولد کمکی هم به کار بیفتند. مدار منطقی (فرمان) لازم برای به کار انداختن مولد کمکی را طرح کنید.

حل: برای رسم مدار منطقی لازم است ابتدا جدول صحت را تشکیل دهیم و سپس براساس آن عبارت منطقی بنویسیم. اگر سه بار A، B و C را ورودی و X را خروجی و فرمان مولد کمکی

اگر بخواهیم از این تجهیزات استفاده کنیم ضروری است پیرامون منطق ۰ و ۱؛ عبارات، دروازه‌ها و مدارهای منطقی اطلاعاتی داشته باشیم. شکل ۲-۲۱ تصویر محیط نرم‌افزاری یک نمونه رله قابل برنامه‌ریزی که در آن از این دروازه‌های منطقی برای برنامه‌نویسی استفاده می‌شود، نشان داده شده است.



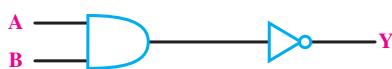
شکل ۲-۲۱

۵-۲-۵ دروازه‌های منطقی ترکیبی
باترکیب برخی دروازه‌های منطقی پایه با یکدیگر، دروازه‌های منطقی جدیدی ساخته می‌شوند که در مدارهای دیجیتالی کاربرد فراوانی دارند. این دروازه‌ها عبارتند از: دروازه منطقی NOR؛ OR؛ NAND و NOR انحصاری

۱-۵-۲-۵ دروازه منطقی NAND — «نفی و»:

عملگر یا دروازه منطقی NAND به دروازه‌ای گفته می‌شود که خروجی آن زمانی وجود ندارد که همه‌ی ورودی‌ها وجود داشته باشند. به عبارت دیگر دروازه NAND از ترکیب دو دروازه منطقی AND و دروازه منطقی NOT به وجود می‌آید. درواقع در دروازه NAND ابتدا متغیرها مشابه شکل ۲-۲۳ با یکدیگر

شده و سپس NOT می‌شوند.



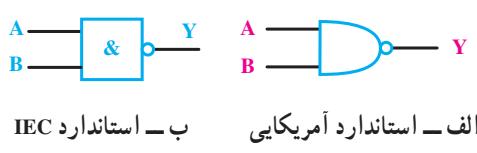
شکل ۲-۲۳

جدول صحت دروازه منطقی NAND مطابق جدول ۲-۹ است.

جدول ۲-۹—جدول صحت دروازه منطقی NAND

A ورودی	B ورودی	Y خروچی
۰	۰	۱
۰	۱	۱
۱	۰	۱
۱	۱	۰

در نقشه‌های دیجیتالی این دروازه را با علایم اختصاری شکل ۲-۲۴ نشان می‌دهند.



شکل ۲-۲۴—علایم اختصاری دروازه NAND

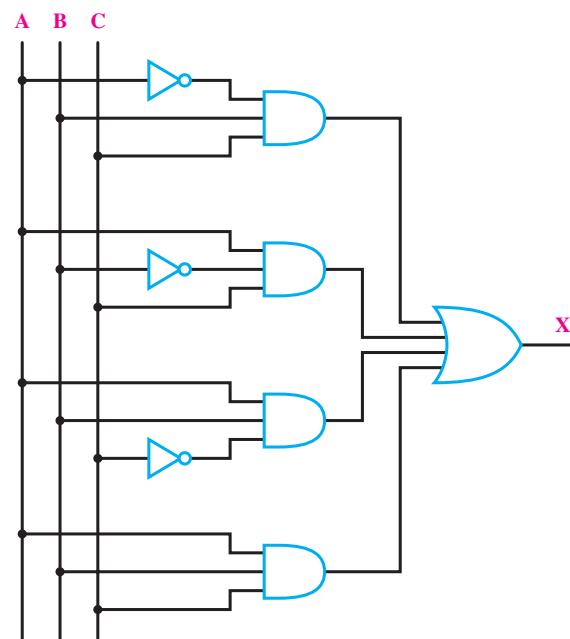
بنامیم در این صورت هرگاه دو یا سه بار روشن باشد خروجی باید یک (۱) شود. بنابراین خروجی مدار دارای جدول صحتی به صورت ۲-۸ و عبارت منطقی به صورت X خواهد شد.

جدول ۲-۸

A	B	C	X
۰	۰	۰	۰
۰	۰	۱	۰
۰	۱	۰	۰
۰	۱	۱	۱ ← \overline{ABC}
۱	۰	۰	۰
۱	۰	۱	۱ ← $\overline{A}\overline{BC}$
۱	۱	۰	۱ ← $\overline{AB}\overline{C}$
۱	۱	۱	۱ ← ABC

$$X = \overline{ABC} + A\overline{B}\overline{C} + \overline{AB}\overline{C} + ABC$$

حال با توجه به جملات به دست آمده برای تابع خروجی می‌توان مدار منطقی را چنین رسم کرد.



شکل ۲-۲۲

در طراحی مدارهای منطقی از دروازه‌های دیگر با خصوصیات خاص خود استفاده می‌شود که اصطلاحاً به آن‌ها «دروازه‌های منطقی ترکیبی» می‌گویند. در اینجا به بررسی آن‌ها می‌پردازیم.

جدول ۲-۱۰—جدول صحت دروازه OR

A ورودی	B ورودی	Y خروجی
۰	۰	۱
۰	۱	۰
۱	۰	۰
۱	۱	۰

در نقشه‌های دیجیتالی این دروازه را با علایم اختصاری شکل ۲-۲۷ نشان می‌دهند.



ب) استاندارد آمریکایی

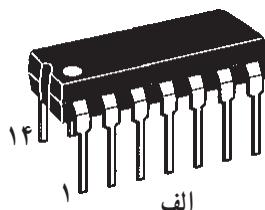


(الف) استاندارد آمریکایی

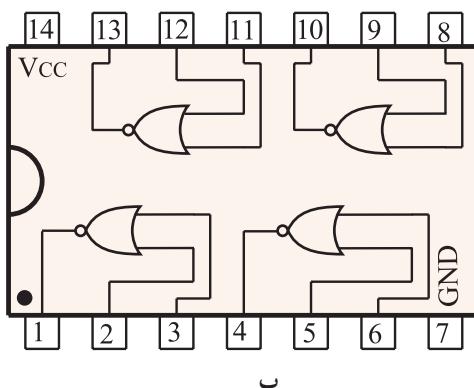
شکل ۲-۲۷—علایم اختصاری دروازه NOR

در شکل ۲-۲۸—شکل ظاهری IC و دروازه‌های داخل

آن را مشاهده می‌کنید.



الف



ب

شکل ۲-۲۸ شکل ظاهری و مدار داخلی یک نمونه IC دروازه NOR

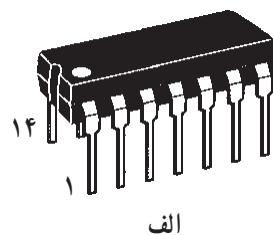
رابطه‌ی منطقی دروازه NOR به صورت

$$Y = \overline{A + B}$$

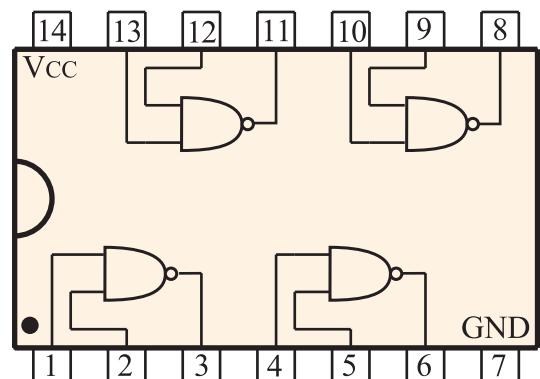
است.

در شکل ۲-۲۵ شکل ظاهری IC و دروازه‌های داخل

آن را مشاهده می‌کنید.



الف



ب

شکل ۲-۲۵ شکل ظاهری و مدار داخلی یک نمونه IC دروازه NOR

رابطه‌ی منطقی دروازه NOR به صورت

است.

۲-۵-۲—دوازه منطقی NOR—«نفی یا» :

عملگر یا دروازه منطقی NOR به دروازه‌ای گفته می‌شود که خروجی آن زمانی وجود دارد که همهٔ ورودی‌ها وجود نداشته باشند به عبارت دیگر دروازه NOR از ترکیب دو دروازه OR و NOT به وجود می‌آید. در واقع در دروازه NOR ابتدا متغیرها مشابه شکل ۲-۲۶ با یکدیگر OR شده و سپس NOT می‌شوند.



شکل ۲-۲۶

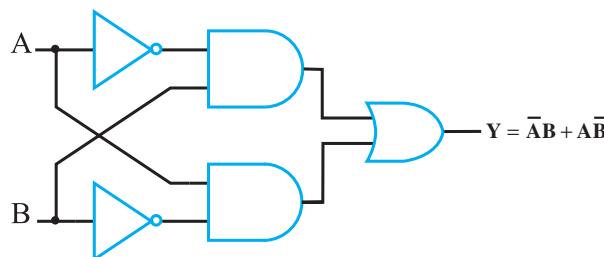
جدول صحت دروازه منطقی NOR مطابق جدول

۲-۱۰ است.

رابطه‌ی منطقی دروازه NOR به صورت

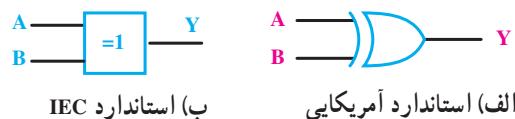
$$Y = \overline{A + B}$$

مدار معادل منطقی دروازه‌ی XOR با استفاده از دروازه‌های منطقی پایه به صورت شکل ۲-۳۰ است.



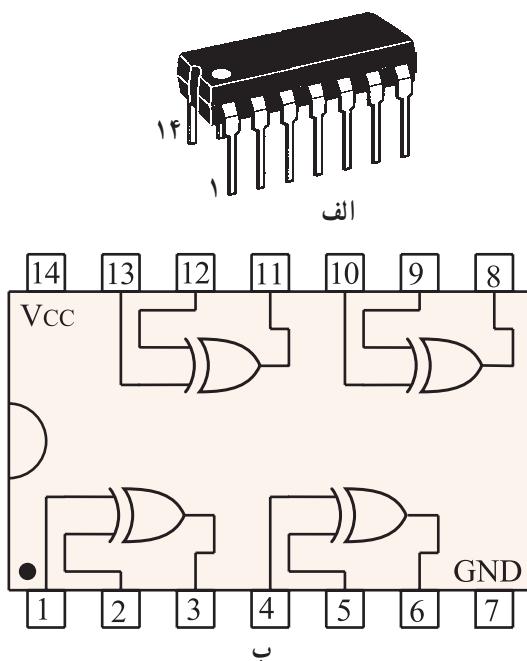
شکل ۲-۳۰

در نقشه‌ها و مدارهای منطقی دروازه‌ی XOR را با عالیم اختصاری مشابه شکل ۲-۳۱ نشان می‌دهند.



شکل ۲-۳۱-۲-عالیم اختصاری دروازه‌ی XOR

در شکل ۲-۳۲ شکل ظاهری IC و دروازه‌های داخل آن را مشاهده می‌کنید.



شکل ۲-۳۲-شکل ظاهری و مدار داخلی یک نمونه IC دروازه‌ی XOR

۲-۵-۳-دروازه‌ی منطقی OR انحصاری (Exclusive OR-XOR): این عملگر یا دروازه منطقی فقط دارای دو ورودی و یک خروجی است. خروجی این دروازه منطقی زمانی وجود دارد (در وضعیت یک قرار می‌گیرد) که دو ورودی آن با هم برابر نباشند یا به عبارتی دیگر دو ورودی در سطح منطقی مشابه نباشند. (دو ورودی مخالف باشند)

جدول ۲-۱۱ جدول صحبت دروازه‌ی منطقی OR انحصاری (XOR) را نشان می‌دهد.

با توجه به جدول صحبت این دروازه‌ی تابع منطقی آن را به صورت زیر می‌توان نوشت:

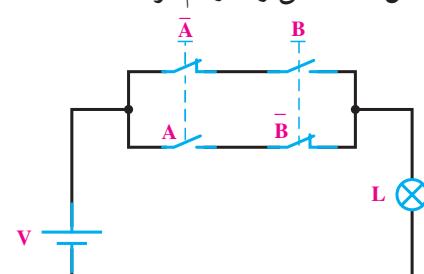
$$Y = \bar{A}B + A\bar{B}$$

جدول ۲-۱۱-۲-جدول صحبت دروازه‌ی XOR

A ورودی	B ورودی	Y خروجی
.	.	.
.	۱	۱
۱	.	۱
۱	۱	.

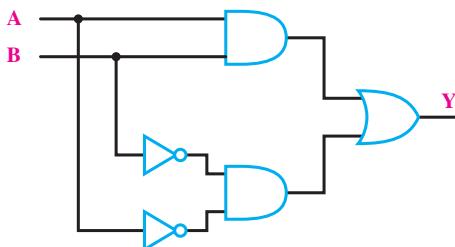
این تابع را با اختصار به صورت $Y = A \oplus B$ نیز نشان می‌دهند.

برای رسم مدار کلیدی این دروازه به این نکته می‌بایست توجه کرد که برای متغیر A در مدارهای کلیدی یک کنتاکت باز رسم می‌شود و برای متغیر \bar{A} یک کنتاکت بسته باید رسم کرد چرا که \bar{A} نفی متغیر A است و نفی کنتاکت باز نیز کنتاکت بسته خواهد شد. بر همین اساس مدار کلیدی دروازه‌ی XOR را به صورت شکل ۲-۲۹ می‌توان رسم کرد.



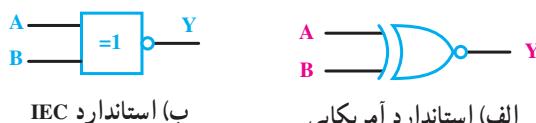
شکل ۲-۲۹-۲-مدار کلیدی دروازه XOR

مدار معادل منطقی دروازه‌ی XNOR با استفاده از دروازه‌های منطقی پایه به صورت شکل ۲-۳۴ است.



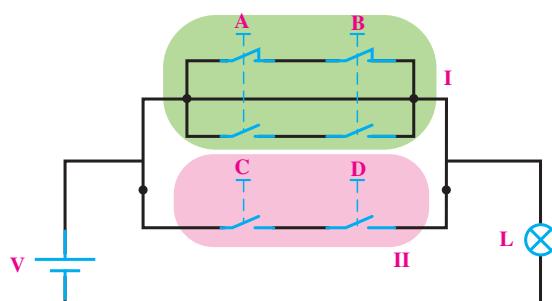
شکل ۲-۳۴

در نقشه‌ها و مدارهای منطقی دروازه‌ی XNOR را با عالیم اختصاری شکل ۲-۳۵ نشان می‌دهند.



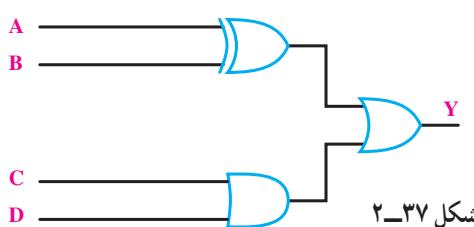
شکل ۲-۳۵ - عالیم اختصاری دروازه منطقی XNOR

مثال ۲: مدار منطقی شکل ۲-۳۶ را رسم کنید.



شکل ۲-۳۶

حل: همانطوری که از مدار کلیدی مشخص است قسمت I مدار کلیدی دروازه XOR و قسمت II مدار کلیدی دروازه AND است که با یک دیگر به صورت موازی (OR) شده‌اند، پس مدار منطقی آن را به صورت شکل ۲-۳۷ می‌توان رسم کرد.



شکل ۲-۳۷

۲-۵-۴ - دروازه‌ی منطقی NOR انحصاری (EXCLUSIVE NOR - XNOR): این دروازه‌ی منطقی نیز مشابه دروازه‌ی XOR فقط دارای دو ورودی و یک خروجی است. خروجی آن هنگامی وجود دارد (در وضعیت یک قرار می‌گیرد) که هر دو ورودی یکسان باشند یا به عبارتی دیگر هر دو ورودی در سطح منطقی مشابه باشند (دو ورودی برابر باشند)

جدول ۲-۱۲ جدول صحبت دروازه‌ی منطقی NOR انحصاری (XNOR) را نشان می‌دهد.

جدول ۲-۱۲ - جدول صحبت دروازه‌ی NOR

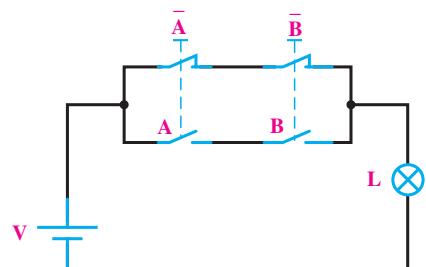
A ورودی	B ورودی	Y خروجی
۰	۰	۱
۰	۱	۰
۱	۰	۰
۱	۱	۱

براساس جدول صحبت این دروازه تابع منطقی آن را

$$Y = \overline{AB} + AB$$

به صورت زیر می‌توان نوشت: این تابع را به اختصار به صورت $Y = A \odot B$ نیز نشان می‌دهند.

بر پایه‌ی مطلب اشاره شده در دروازه‌ی XOR مدار کلیدی دروازه‌ی XNOR را به صورت شکل ۲-۳۳ می‌توان رسم کرد.

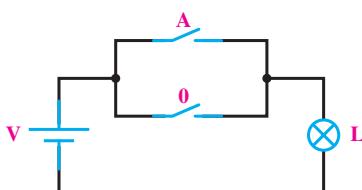
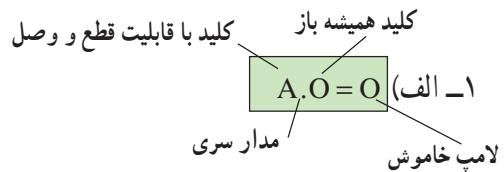
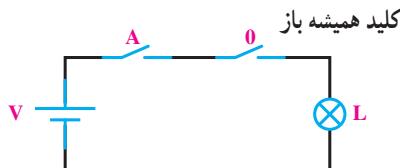


شکل ۲-۳۳

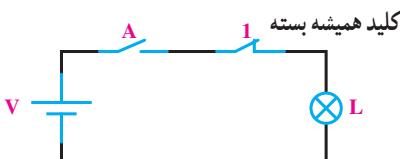
۶-۲- اتحادهای ساده‌ی منطقی

عنوان جبر منطقی و به صورت یک سری اتحادهای ساده منطقی بیان گردید. برای تشریح این اتحادها از روش کلیدی و بدون این که وارد بحث ریاضی آن شویم استفاده شده است.

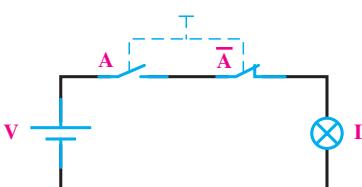
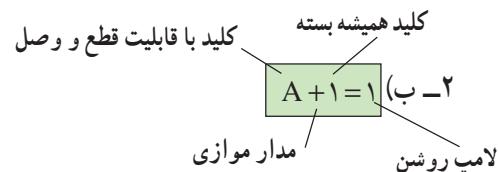
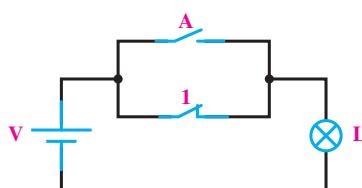
بنای طراحی مدارات منطقی بر مجموعه‌ای از اصول و تئوری‌ها استوار است که توسط شخصی به نام جرج بول تحت



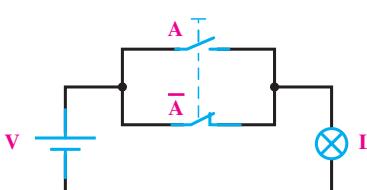
$$1- \text{ب} \quad A + O = A$$



$$2- \text{الف} \quad A \cdot 1 = A$$

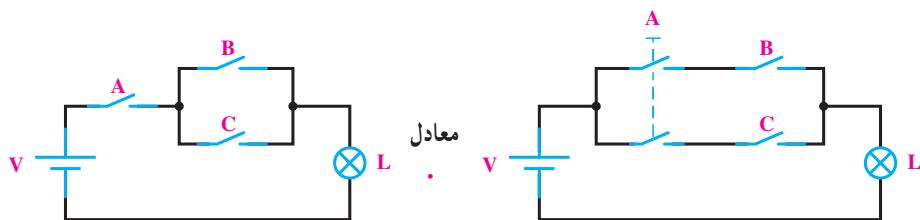


$$3- \text{الف} \quad A \cdot \bar{A} = 0$$

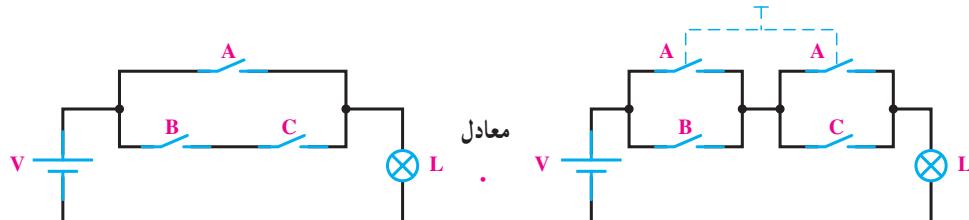


$$3- \text{ب} \quad A + \bar{A} = 1$$

$$A.(B+C) = AB + AC \quad ۴\text{ - الف}$$



$$A + B.C = (A + B).(A + C) \quad ۴\text{ - ب}$$



۵ - قانون دمورگان

$$\overline{A+B} = \overline{A}.\overline{B}$$

$$\overline{A.B} = \overline{A} + \overline{B}$$

جدول ۲-۱۳

ورودی‌ها			خروجی	شرح مدار
R	S	T	Y	
◦	◦	◦	◦	سه فاز قطع
◦	◦	1	1	دو فاز قطع
◦	1	◦	1	دو فاز قطع
◦	1	1	1	یک فاز قطع
1	◦	◦	1	دو فاز قطع
1	◦	1	1	یک فاز قطع
1	1	◦	1	یک فاز قطع
1	1	1	◦	سه فاز وصل

همان‌گونه که در جدول ۲-۱۳ مشاهده می‌شود مواردی که سیستم دارای یک یا دو فاز قطع است زمانی است که باید خروجی سیستم (۱) شود و مدار عمل نماید. با توجه به جدول ۲-۱۳ مشاهده می‌شود مدار باید در شش حالت عمل نماید.

مثال ۳: مدار منطقی (دیجیتالی) را به عنوان مدار فرمان در یک سیستم صنعتی طوری طراحی کنید که هرگاه یک فاز یا دو فاز از سه فاز ورودی قطع شوند سیستم مدار را قطع کرده و زنگ هشدار را به صدا درآورد.

توضیح: اگر هر سه فاز قطع باشد چون جریانی به موتور نمی‌رسد و موتور کار نمی‌کند؛ زنگ هشداردهنده نیز می‌بایست خاموش باشد.

تذکر: در تشکیل جدول صحت و رسم مدار برای خلاصه‌نویسی به جای L۱، L۲، L۳ از R، S و T برای نشان دادن فازها استفاده شده است.

حل: جدول صحت سیستم مورد نظر را با توجه به خواسته‌های مسئله به صورت جدول ۲-۱۳ می‌توان نوشت. برای حل مسئله ورودی‌های مدار را (متغیرهایی که معرف هر فاز هستند) در نظر می‌گیریم و خروجی مدار متغیری در نظر گرفته می‌شود که باید فرمان قطع کار موتور و به صدا درآمدن زنگ را به عهده داشته باشد.

در صورتی که از عوامل مشترک فاکتور بگیریم عبارت منطقی خروجی به صورت زیر ساده خواهد شد.

$$Y = \overline{R}T(S + \overline{S}) + S\overline{T}(R + \overline{R}) + R\overline{S}(T + \overline{T})$$

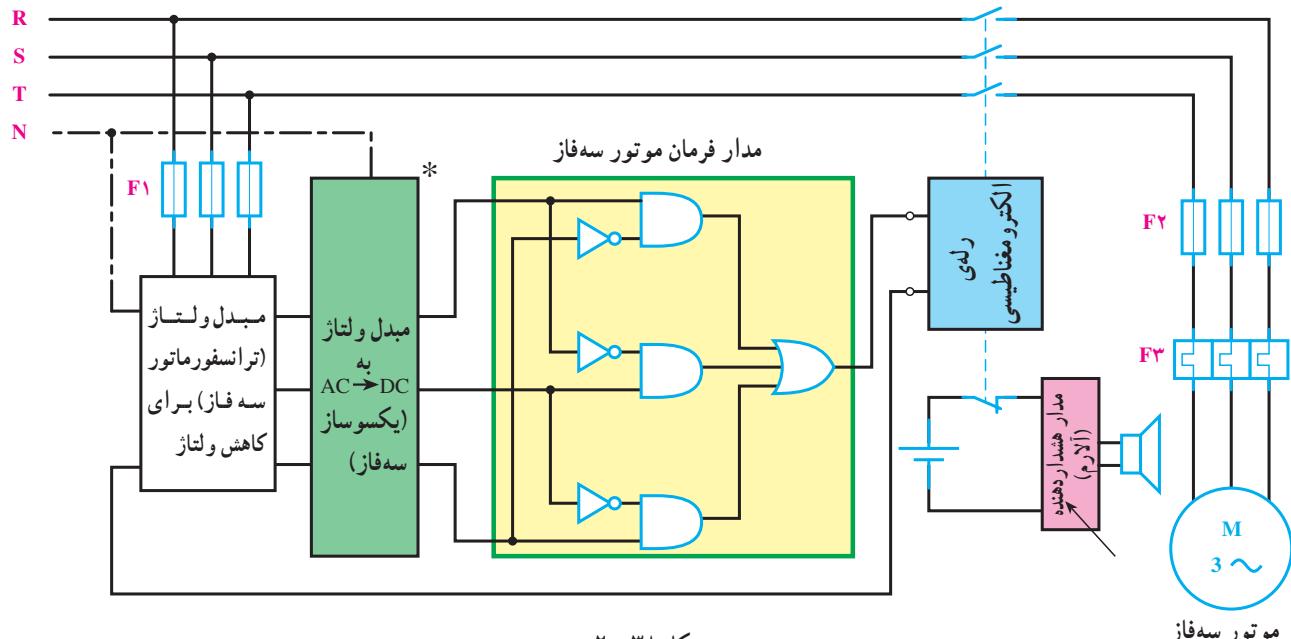
① ① ①

$$Y = \overline{R}T + S\overline{T} + R\overline{S}$$

برای رسم مدار رابطه‌ی منطقی Y را برای سطرهای خروجی که «۱» است، براساس متغیرهای ورودی مانند رابطه‌ی زیر می‌نویسیم:

$$Y = \overline{R}\overline{S}T + \overline{R}S\overline{T} + R\overline{S}\overline{T} + R\overline{S}T + RST$$

با توجه به رابطه‌ی به دست آمده و استفاده از عملگرهای منطقی «AND»، «OR» و «NOT» می‌توان مدار را طرح نمود.



شکل ۲-۳۸

موتور سه‌فاز

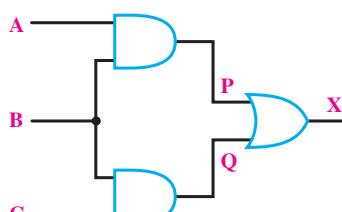
* در فصول بعد با اصول کار مدارهای یکسوساز آشنا خواهید شد.

مثال ۴: با توجه به مدار منطقی شکل ۲-۳۹ مطلوبست: می‌نویسیم :

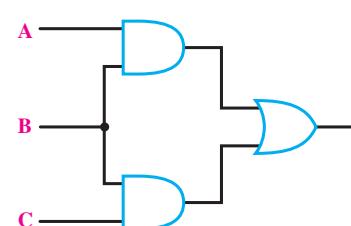
الف - به دست آوردن تابع منطقی،

ب - رسم مدار کلیدی.

$$\begin{aligned} P &= A \cdot B \\ Q &= B \cdot C \\ X &= P + Q . \quad X = AB + BC \end{aligned}$$



شکل ۲-۴۰



شکل ۲-۳۹

با توجه به عبارت به دست آمده برای X مدار کلیدی آن را

به صورت شکل ۲-۴۱ می‌کنیم؛ سپس روابط مربوط به هر مرحله را

حل: ابتدا مطابق شکل ۲-۴۰ ورودی و خروجی هر مرحله

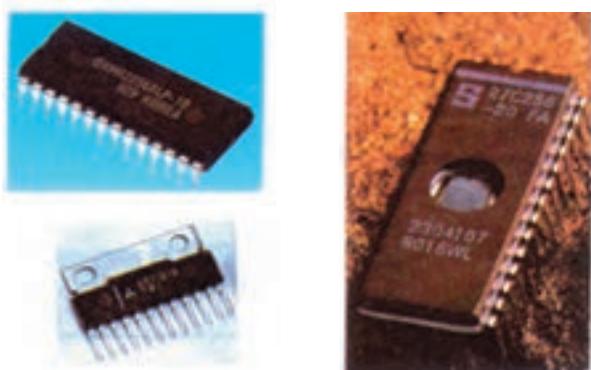
را نام‌گذاری می‌کنیم؛ سپس روابط مربوط به هر مرحله را

رسم می‌کنیم.

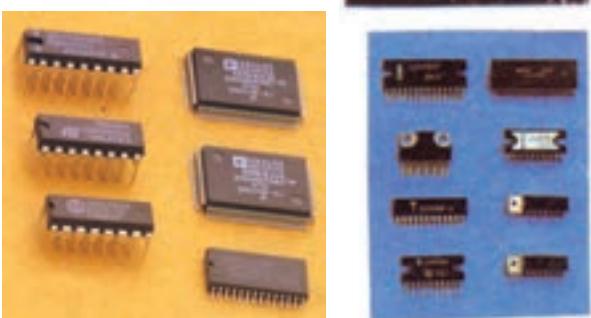


۲-۴۱ شکل

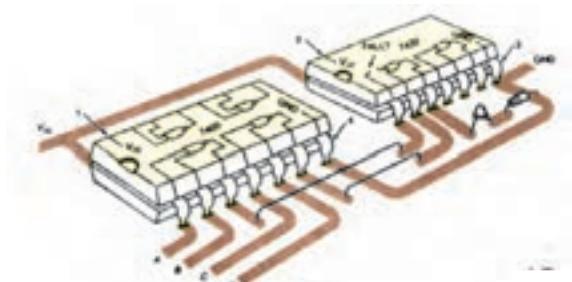
در عمل به گونه‌ای که آن‌ها را به صورت مستقل در مدارهای منطقی رسم می‌کنیم وجود ندارند بلکه در «مجموعه‌های بسته‌بندی» شده‌ای تحت عنوان «مدارهای مجتمع» یا «آی سی IC» قرار دارند. در شکل ۲-۴۳ مدار ظاهری چند IC و در شکل ۲-۴۴ تصویر برش خورده‌ی یک IC نشان داده شده است.



شکل ۲-۴۳ – تصویر چند نمونه IC



شکل ۲-۴۳ – تصویر چند نمونه IC



شکل ۲-۴۴ – نحوه قرار دادن دو نمونه آی سی روی بُرد مدار چاپی

مثال ۵: مدار منطقی تابع داده شده F را پس از ساده‌سازی رسم کنید.

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

حل: با کمی دقت در تابع داده شده می‌توان مشاهده کرد جملات ① و ②، ④ و ⑤، ③ و ⑥ دارای متغیرهای مشترکی هستند که با استفاده از اتحاد منطقی ۴-الف می‌توان به صورت زیر عمل فاکتورگیری را انجام داد.

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

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

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

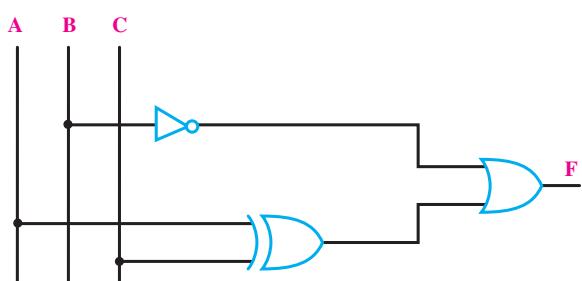
$$F = \overline{B} (\overline{A} + A) + B(\overline{A} C + A \overline{C})$$

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

حال با توجه به اتحاد منطقی ۴-ب می‌توان نوشت:

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

$$F = \overline{B} + \overline{A} C + A \overline{C} = \overline{B} + A \cdot C$$



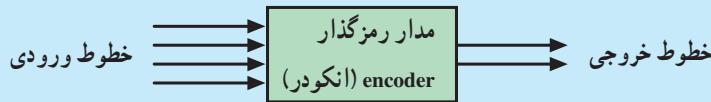
شکل ۲-۴۲

شکل ۲-۷ – شکل ظاهری و مدار داخلی چند آی سی عملگر یا دروازه‌های منطقی «AND»، «OR» و «NOT»

۲-۸- مدارهای ترکیبی

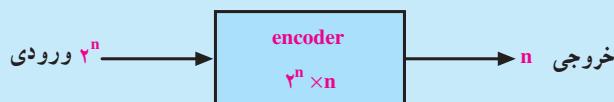
در بحث دیجیتال مداراتی هستند که از تعدادی دروازه‌های منطقی تشکیل شده‌اند و در هر لحظه از زمان خروجی آن‌ها به‌طور مستقیم به ورودی‌های آن در همان لحظه بستگی دارد و وضعیت ورودی‌ها و خروجی‌های قبلی هیچ تأثیری در وضعیت فعلی مدار ندارد.
از جمله‌ی این مدارات می‌توان به این موارد اشاره کرد :

۱-۸-۱- مدارهای رمزگذار (انکودر — encoder): انکودرها مداراتی هستند که به‌منظور کدگذاری اطلاعات ورودی در داخل سیستم‌های دیجیتالی استفاده می‌شوند. در واقع یک سیگنال، ورودی فعال را به کدهای صفر و یک در خروجی اش تبدیل می‌کند. در شکل ۲-۴۵ بلوك دیاگرام کلی از مدارات رمزگذار نشان داده شده است.



شکل ۲-۴۵

در یک مدار رمزگذار اگر n متغیر موجود باشد، در این صورت 2^n خط ورودی و n خط خروجی در اختیار خواهد بود. نمونه‌ی کاربردی این مدارات را می‌توان در ماشین حساب‌ها، صفحه کلید کامپیوتر یا سیستم‌های مخابراتی (تلفن) نام برد. در شکل ۲-۴۶ علامت اختصاری این مدارات را می‌توان مشاهده کرد.

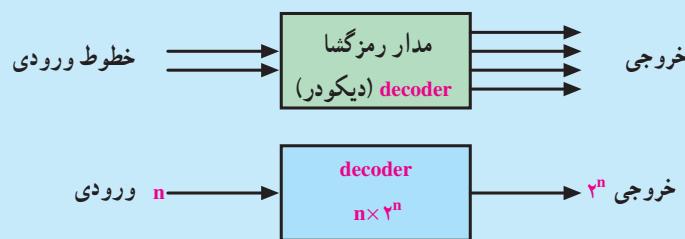


شکل ۲-۴۶

۲-۸-۲- مدارهای رمزگشای (دیکودر — decoder): چنان‌که اشاره شد در وسایل دیجیتالی، مانند ماشین حساب یا کامپیوتر اطلاعات ورودی توسط مدارات رمزگذار به‌صورت کد «۰۰» و «۱۱» تبدیل می‌شوند. بیان مقادیر و پارامترها به‌صورت کدهای «۰۰» و «۱۱» در کارهای روزمره برای ما قابل فهم نیست؛ از این‌رو در وسایل دیجیتالی از مدارات دیگری تحت عنوان مدارات «رمزگشا» یا «دیکودر» نیز استفاده می‌شود.

در واقع مدارات رمزگشا عمل تبدیل کدهای «۰۰» و «۱۱» به سیستم کاری ما (آنالوگ) را انجام می‌دهند. دیکودرها می‌توانند تا n متغیر ورودی داشته باشند و در خروجی حداقل آن‌ها را تا 2^n خط متفاوت تبدیل کنند. در خروجی مدارات دیکودر نیاز به نشان‌دهنده‌هایی مانند قطعات هفت قسمتی (Seven Segment) است که بتوان خروجی این مدارات را مشاهده کرد. عملکرد مدارات دیکودر را می‌توان عکس عمل مدارات

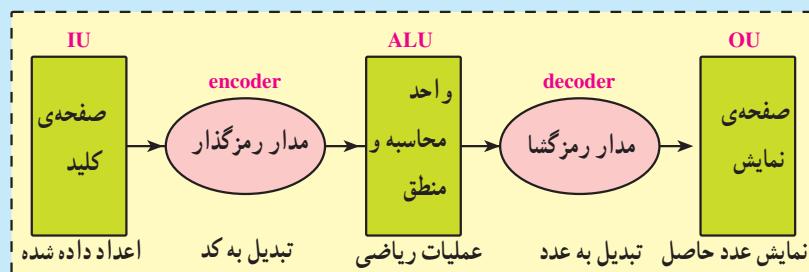
انکودر دانست. در شکل ۲-۴۷ بلوک کلی به همراه علامت اختصاری این مدارات را می‌توان مشاهده نمود.



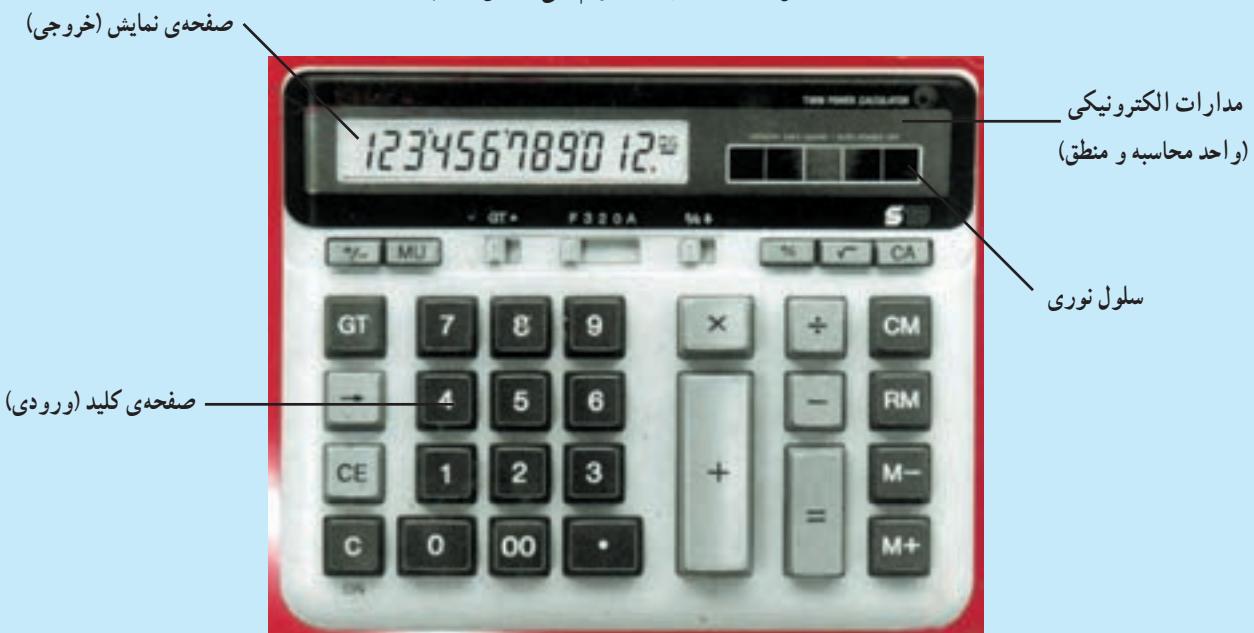
شکل ۲-۴۷

در پایان بحث نمونه‌ی کاربردی را می‌توان نام برد که در آن از مدارات رمزگذار و رمزگشا استفاده شده است. ماشین حساب از جمله‌ی این وسایل است. در ماشین حساب وقتی به وسیله‌ی صفحه کلید عددی داده می‌شود، این عدد در داخل ماشین حساب توسط مدارات انکودر (رمزگذار) به کدهای صفر و یک تبدیل می‌شود یا وقتی که ماشین حساب حاصل عبارت را نمایش می‌دهد در واقع عمل تبدیل در داخل آن صورت گرفته که وظیفه مدارات دیکوڈر (رمزگشا) است.

مجموعه‌ی این فرآیندها در شکل ۲-۴۸ و ۲-۴۹ نشان داده شده است.



شکل ۲-۴۸—بلوک دیاگرام کلی ماشین حساب



شکل ۲-۴۹

۳-۸-۲- واحد حافظه (memory): حافظه‌ها نمونه‌ای از مدارهای مهم در دیجیتال هستند.

این مدارها دارای ویژگی‌هایی هستند که با اختصار بیان شده است.

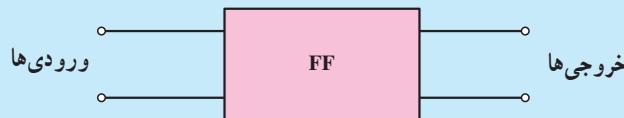
الف - قابلیت ثبت و ذخیره‌سازی اطلاعات ورودی را دارند.

ب - قابلیت انتقال اطلاعات ثبت شده را دارند.

ج - قابلیت تغییر اطلاعات ثبت شده در آن‌ها وجود دارد.

این‌گونه مدارها اطلاعات «۰» و «۱» را به صورت ترتیبی دریافت کرده و ثبت می‌کنند.

از جمله ویژگی‌های دیگر این مدارها آن است که نه تنها به وضعیت ورودی‌های مدار (صفر و یک بودن آن‌ها) وابسته است، بلکه به وضعیت‌های قبلی (صفر و یک‌های موجود در مدار) نیز وابسته هستند و مقادیر آنها در تعیین وضعیت خروجی نقش دارند. حافظه‌های مدارهای منطقی «فلیپ فلاب» (FF) نام دارند. در شکل ۵-۲ بلوک (وضعیت نموداری) فلیپ فلاب رسم شده است.

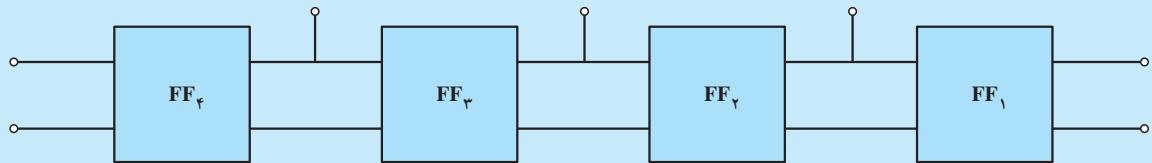


شکل ۵-۲- نمودار فلیپ فلاب

۹-۲- ثبت کننده (رجیستر: Register)

در مدارات دیجیتالی چون با رقم‌های صفر و یک سروکار داریم برای نوشتن (ثبت) آن‌ها در فضای حافظه لازم است تا جای خالی در حافظه پیش‌بینی شده باشد. به طور کلی هر مدار فلیپ فلاب می‌تواند محل ذخیره‌سازی یک رقم (صفر یا یک) باشد. مدارات دیجیتالی خاصی که برای این منظور استفاده می‌شوند به مدارات «ثبت کننده» یا «رجیستر» معروف هستند.

به منظور ذخیره کردن چند صفر و یک در مدارات دیجیتالی مدارات رجیستری که از چند فلیپ فلاب تشکیل شده‌اند به کار می‌روند. مدارات رجیستر یک نمونه از شکل‌های کاربردی مدارات فلیپ فلاب هستند. در شکل ۵-۲ بلوک کلی از نحوه اتصال چند فلیپ فلاب نشان داده شده است.



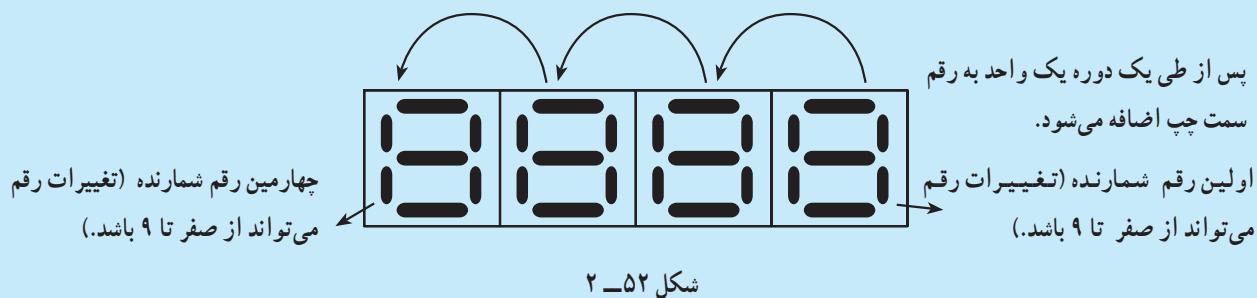
شکل ۵-۲- بلوک دیاگرام کلی

فلیپ فلاب‌ها باید به گونه‌ای بهم متصل شوند که اعداد صفر و یک قادر به ورود یا خروج از رجیسترها باشند؛ پس به طور خلاصه مجموعه‌ای از فلیپ فلاب‌های متصل بهم که قادر به انتقال و ثبت اطلاعات هستند «شیفت رجیستر^۱» نام دارند.

۱۰- شمارنده (Counter)

مداری که قادر است با دریافت فرمان از صفر تا عددی یا از عددی خاص تا صفر را شمارش نماید شمارنده یا «کانتر» نام دارد مانند: کورنومتر یا ساعت دیجیتالی.

براساس تعبیری دیگر می‌توان شمارنده را چنین معرفی کرد؛ شمارنده در واقع ثبات یا رجیستری است که به‌محض دریافت یک سیگنال ورودی عمل شمارش را شروع می‌کند؛ سپس با رسیدن سیگنال بعدی تغییر کرده و یک واحد بیشتر را می‌شمارد. این عمل را تا رسیدن به سیگنال آخر ادامه می‌دهد. در شمارنده دو یا چند رقمی، بعد از پایان شمارش رقم اول تا ۹ یک واحد به رقم سمت چپ اضافه شده و عمل شمارش مجدد تکرار می‌شود (شکل ۲-۵۲).



در شکل ۲-۵۳ نمونه‌ای از وسایل شمارنده را مشاهده می‌کنید.

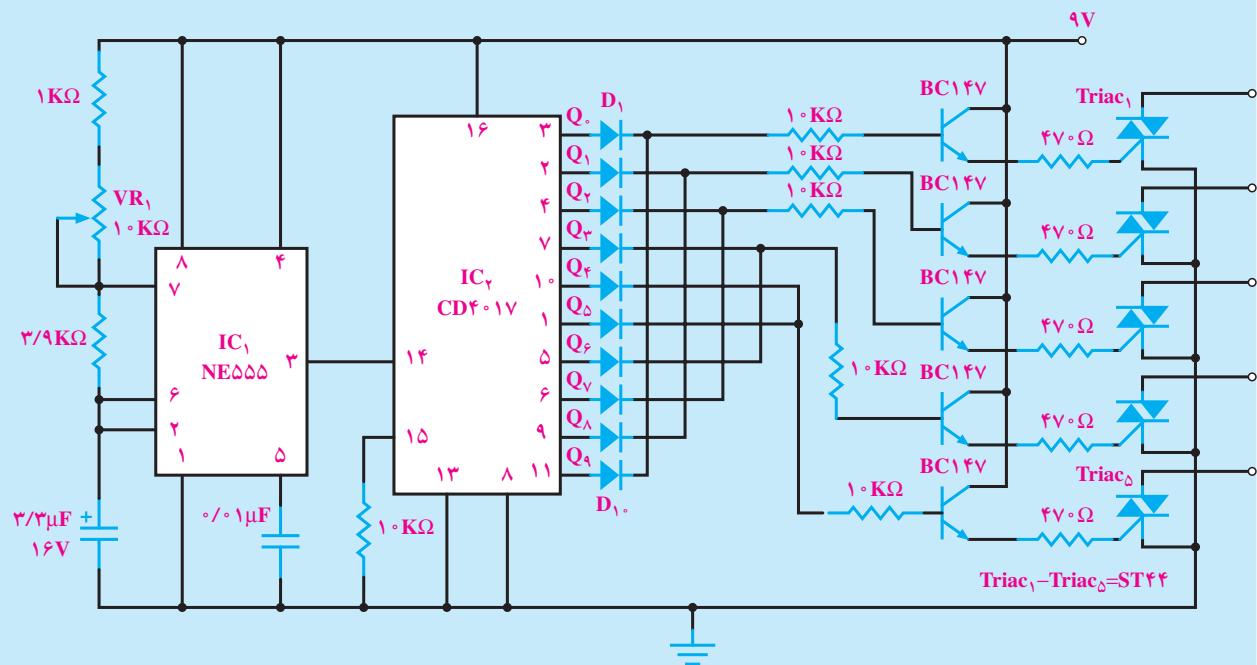


شکل ۲-۵۳

مدارات شمارنده در شکل کاربردی به دو صورت: «صعودی» و «نزولی» وجود دارند.
«شمارنده‌ی صعودی»، شمارنده‌ای است که اعداد را از کم به زیاد می‌شمارد.
«شمارنده‌ی نزولی»، شمارنده‌ای است که اعداد را از زیاد به کم شمارش می‌کند.

یک نمونه مدار دیجیتالی

در شکل ۲-۵۴ مدار رقص نوری نشان داده شده است که در آن از دو IC به شماره های «NE555» و «CD4017»، همچنین ترازیستور های BC147 و ترایاک هایی با مشخصه های ST44 استفاده گردیده است. خروجی ترایاک ها را می توان به LED یا لامپ کم وات متصل نمود و از این مدار برای رقص نور استفاده کرد.



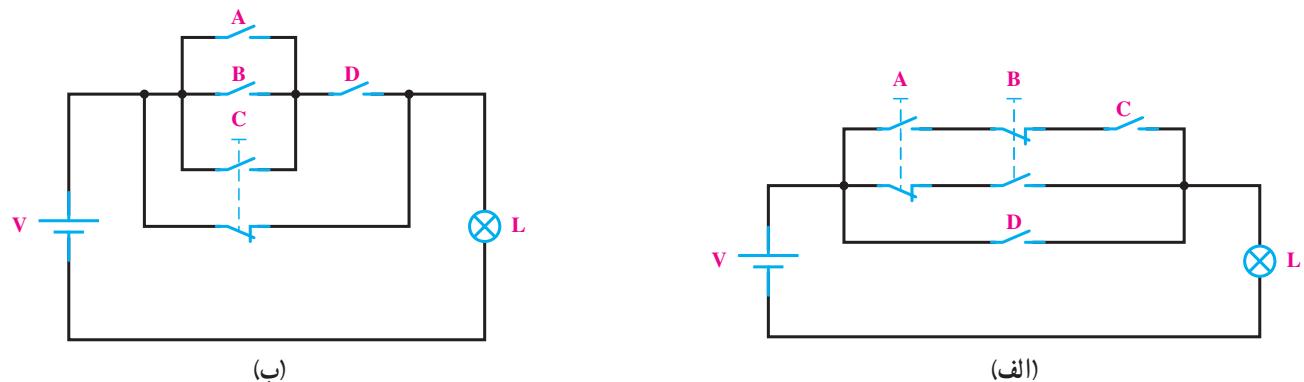
— زمان سنج (تایмер)

— مقسی فرکانس (با نسبت ۱/۱۰)

— به صورت سوییج راه انداز گیت ترایاک ها

شکل ۲-۵۴ — مدار رقص نور

- ۱- سیستم‌های آنالوگ و دیجیتال را با رسم شکل موج توضیح دهید.
 - ۲- منظور از سطوح ولتاژ و سطوح منطقی چیست؟
 - ۳- دروازه‌ی منطقی AND را تعریف کرده، جدول صحت آنرا بنویسید.
 - ۴- دروازه‌ی منطقی OR را تعریف کرده، جدول صحت آنرا بنویسید.
 - ۵- دروازه‌ی منطقی NOT را تعریف کرده، جدول صحت آنرا بنویسید.
 - ۶- جدول وضعیت و مدار کلیدی هریک از دروازه‌های منطقی زیر را رسم کنید.
- الف - NOT ب - OR ج - AND
- ۷- مدار دو متغیره‌ای را به گونه‌ای طراحی کنید که اگر فقط یکی از ورودی‌های آن وجود داشت خروجی وجود داشته باشد (یک باشد).
 - ۸- هریک از مدارهای کلیدی شکل ۲-۵۵ را تحلیل کرده، تابع منطقی آن را به دست آورید.



شكل ۲-۵۵

۹- هریک از توابع زیر را در نظر گرفته، خواسته‌های زیر را انجام دهید:

الف - معادل کلیدی هر تابع را رسم کنید.

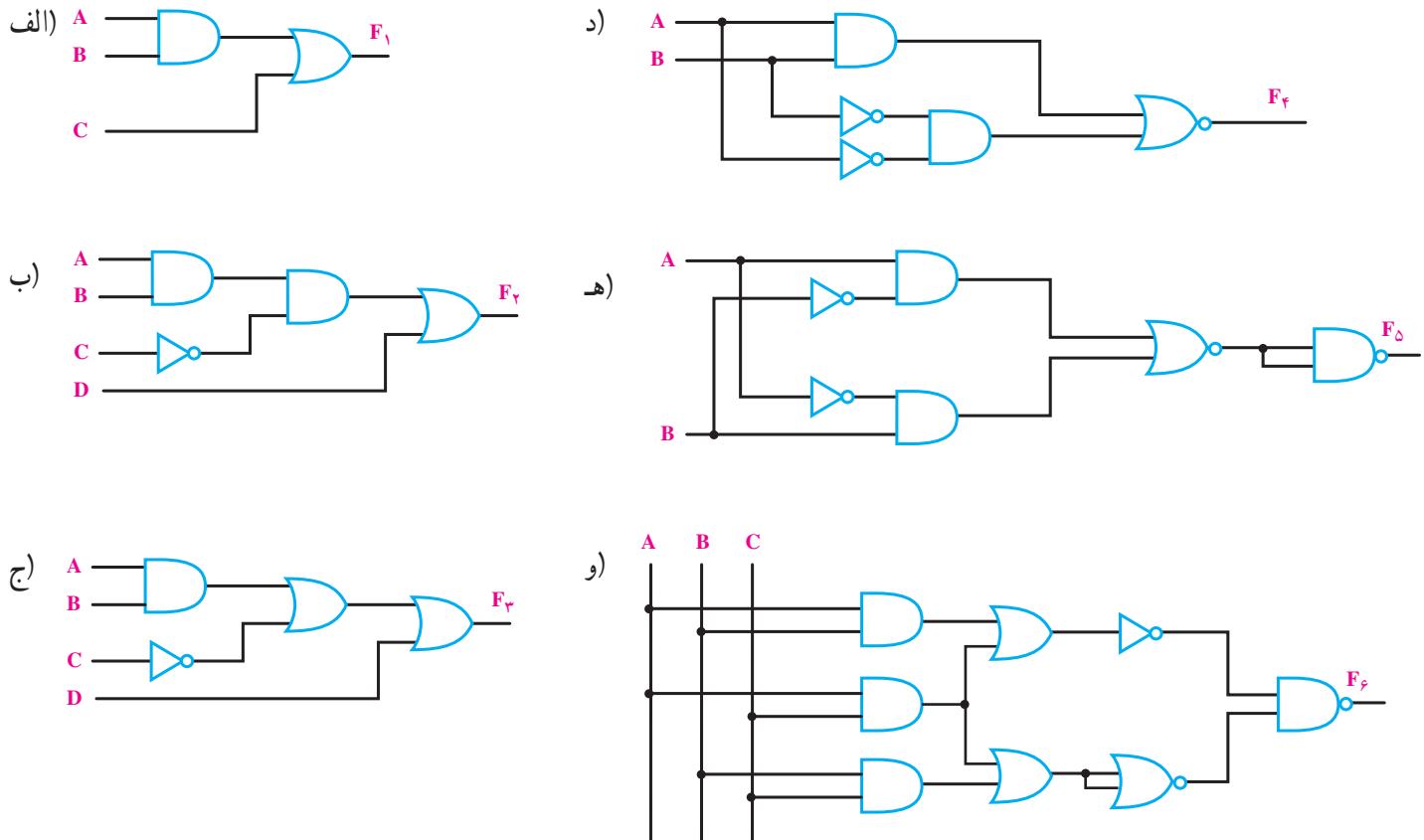
ب - معادل منطقی یا دروازه‌ی عبارت‌های مقابل را رسم کنید.

الف $F = A + BCD$

ب $F = A(B+C) + \bar{A}$

ج $F = A + BC + \bar{D}$

- ۱۰- مدارهای منطقی شکل ۲-۵۶ را تحلیل نموده و به سؤالات زیر پاسخ دهید.
- الف - تابع منطقی خروجی های F_1 ، F_2 ، F_3 ، F_4 ، F_5 و F_6 را بدست آورید.
- ب - مدار کلیدی هریک از تمرین های الف، ب، ج را رسم کنید.



شکل ۲-۵۶

۱۱- مدار کلیدی هریک از دروازه های زیر را رسم کنید.

الف - NOR

ب - NAND

۱۲- با در نظر گرفتن تابع منطقی داده شده زیر :

$$F_1 = \overline{ABC} + A\overline{BC} + A\overline{B}C + ABC$$

الف - مدار منطقی را به طور کامل و براساس تابع F_1 رسم کنید.

ب - تابع داده شده F_1 را بر پایه اتحادهای منطقی داده شده در کتاب ساده کنید و سپس مدار منطقی

ساده شده را ترسیم نمایید.

۱۳- مداری را طرح کنید که خروجی آن تابع R_1 اکثریت یک هیئت داوری سه نفری باشد.

۱۴- با استفاده از قانون دمورگان معادل هر یک از عبارات منطقی زیر را بدست آورده و مدار منطقی

آن ها را در استاندارد IEC رسم کنید.

الف $F_1 = \overline{\overline{AB} + C}$

ب $F_2 = \overline{A \cdot \overline{B}}$