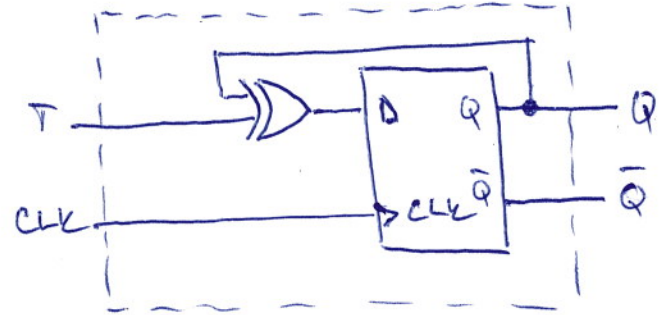
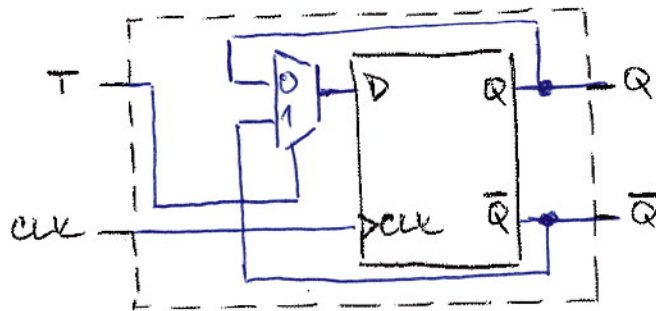


a) KO T pomocí KO D (uvážujeme derivační KO)

Vstup T	Současný stav Q_i	Následující stav Q_{i+1}
0	0	0 $Q_{i+1} = Q_i$
0	1	1
1	0	1 $Q_{i+1} = \overline{Q_i}$
1	1	0

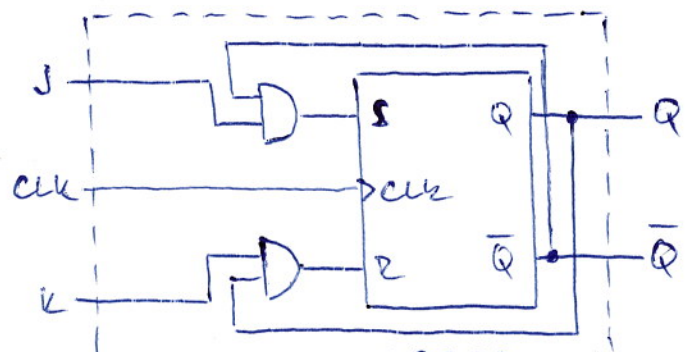
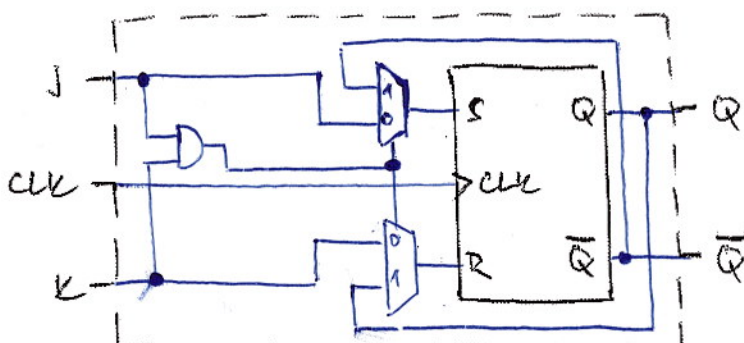
Vstup D	Současný stav Q_i	Následující stav Q_{i+1}
0	0	0 set 0
0	1	0
1	0	1 set 1
1	1	1



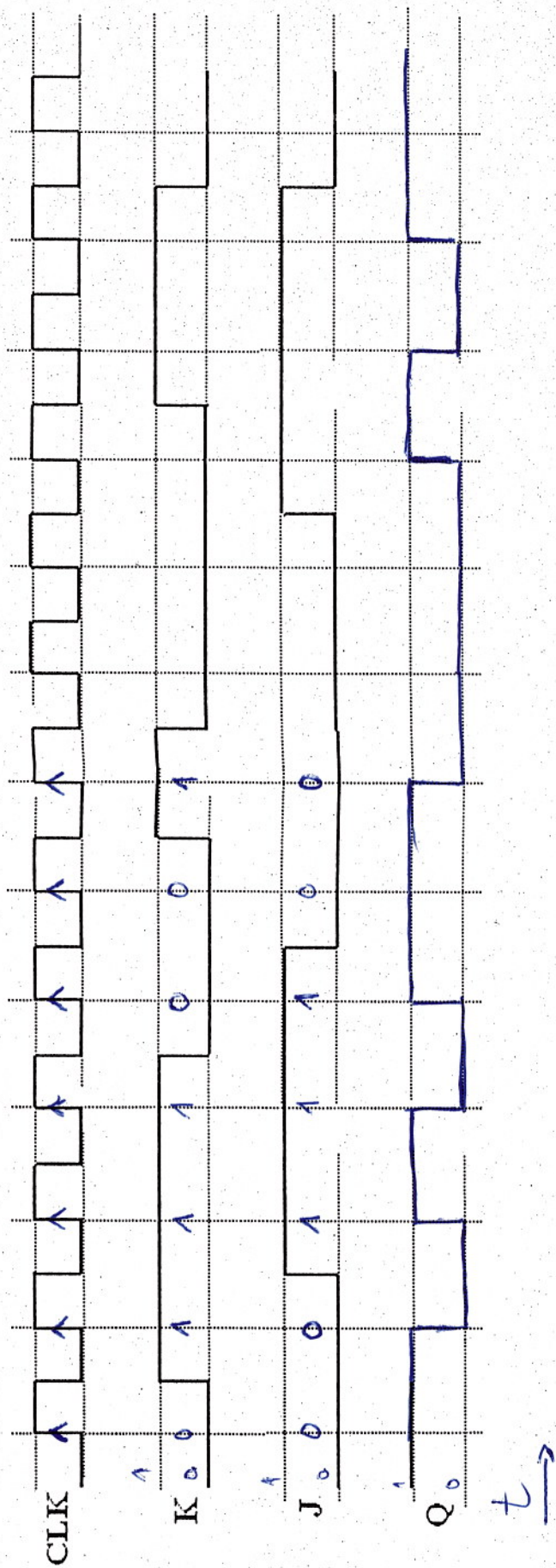
c) KO JK pomocí KO RS (uvážujeme derivační KO)

Vstupy		Současný stav Q_i	Následující stav Q_{i+1}
J	K		
0	0	0	0 $Q_{i+1} = Q_i$
0	0	1	1
0	1	0	0 set 0
0	1	1	0
1	0	0	1 set 1
1	0	1	1
1	1	0	1 $Q_{i+1} = \overline{Q_i}$
1	1	1	0

Vstupy		Současný stav Q_i	Následující stav Q_{i+1}
S	R		
0	0	0	0 $Q_{i+1} = Q_i$
0	0	1	1
0	1	0	0 set 0
0	1	1	0
1	0	0	1 set 1
1	0	1	1
1	1	0	U
1	1	1	U



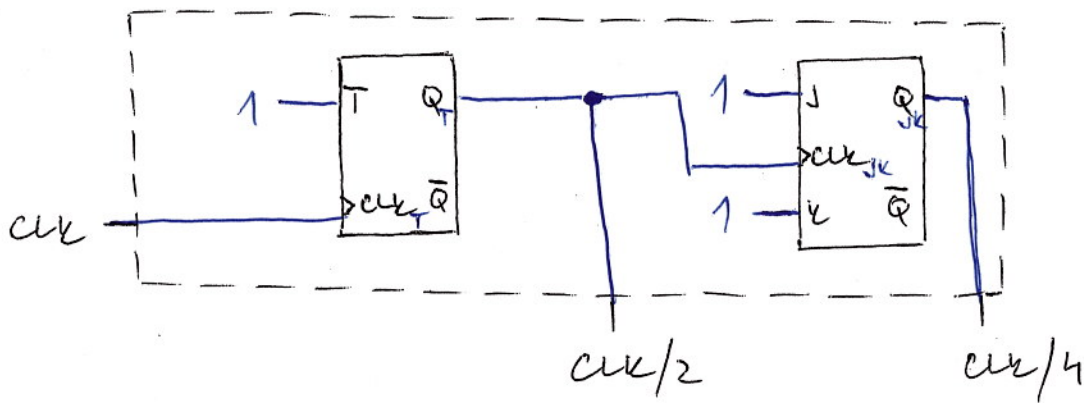
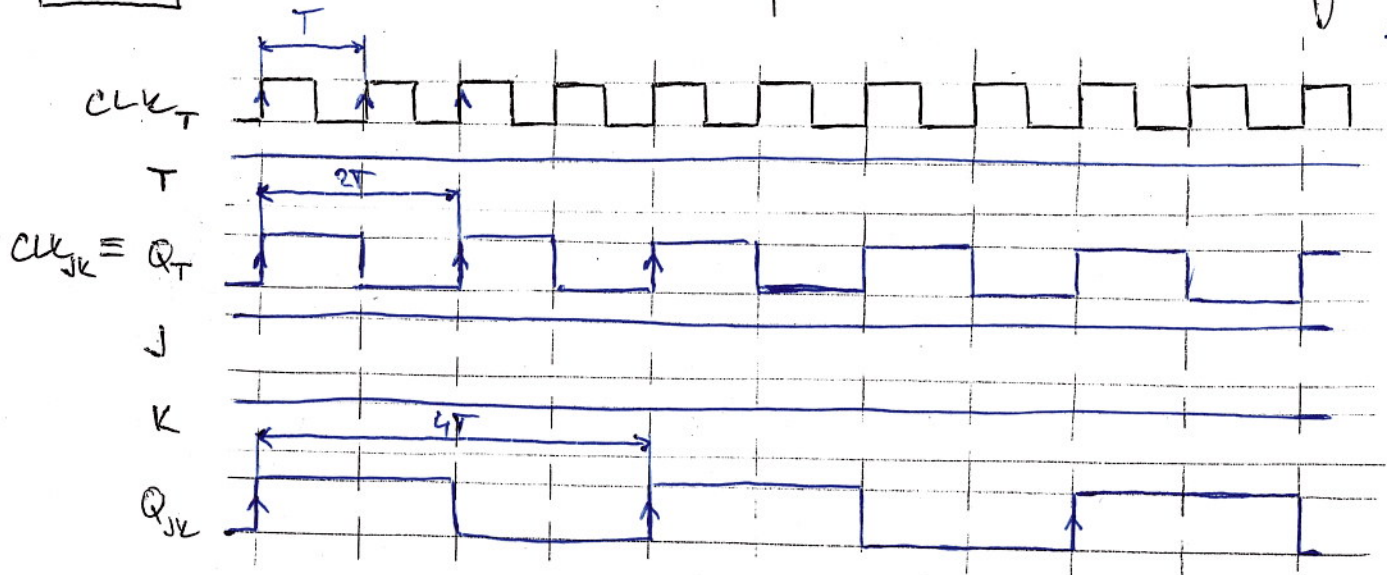
7.11 Doplňte časový diagram pro KO JK



7.14

realizace dělení vstupního kmitočtu dvěma (čtyřmi)

$$T = \frac{1}{f}$$



7.8

stovniky přechodů pro KO RS, JK, D, T

Q_i	Q_{i+1}	S	R	J	K	D	T
0	0	0	X	0	X	0	0
0	1	1	0	1	X	1	1
1	0	0	1	X	1	0	1
1	1	X	0	X	0	1	0