Das allgemeine Identifikationsproblem

- **Identifikationsproblem:**
  - ⇨ **Erkennen der semantischen Gleichwertigkeit syntaktisch verschiedener Ausdrücke**

$$s \equiv t$$

- **Anwendungen beim Entwurf digitaler Systeme:**
  - ⇨ **Verifikation**
  - ⇨ **Simulation**
  - ⇨ **Technologieabbildung**
  - ⇨ **Optimierung**

Schreibweise

- **Menge aller Ausdrücke $\mathcal{E}$**
  - ⇨ **Beispiel: Menge aller booleschen Ausdrücke *f, g* über *n* Variablen**
- **Äquivalenzrelation $\equiv$**
  - ⇨ **Beispiel: Äquivalenz boolescher Funktionen**

$$f \equiv g \Leftrightarrow \forall (x_{n-1}, \cdots, x_0) \in B^n : f(x_{n-1}, \cdots, x_0) = g(x_{n-1}, \cdots, x_0)$$

- **Normalformoperator N**
  - ⇨ **Simplifikator**
  - ⇨ **Berechenbare Funktion**

$$N : \mathcal{E} \to \mathcal{E}$$

  - ⇨ **Erfüllt die Normalformtheoreme**

Normalformtheoreme

- **Normalformtheoreme:** $\forall t \in \mathcal{E}$
  - ⇨ **Idempotenz** $N(N(t)) = N(t)$
  - ⇨ **Äquivalenz** $N(t) \equiv t$
  - ⇨ **Normalformeigenschaft** $t \equiv 0 \Leftrightarrow N(t) = 0$
- **Satz 9.5:** $\forall s,t \in \mathcal{E} : s \equiv t \Rightarrow N(s) \equiv N(t)$

  Bew:

$$s \equiv N(s), t \equiv N(t), s \equiv t$$
$$\Rightarrow N(s) \equiv s \equiv t \equiv N(t)$$
$$\Rightarrow s \equiv t \equiv N(s) \equiv N(t)$$

•

Kanonische Normalform

- **Eine Normalform N(t) eines Ausdrucks t wird durch die Anwendung eines Normalformoperators N auf t erzeugt**
- **Normalformoperatoren werden häufig durch ein endliches Regelsystem beschrieben**
  - ⇨ **Ersetzungsregeln**
  - ⇨ **Termersetzungssysteme**
- **Kanonizität**
  - ⇨ **Ein kanonischer Normalformoperator erfüllt zusätzlich die folgende Bedingung**

$$\forall s,t \in \mathcal{E} : s \equiv t \Leftrightarrow N(s) = N(t)$$

- **Er erlaubt, semantisch äquivalente Ausdrücke an Hand der syntaktischen Übereinstimmung der entsprechenden Normalform eindeutig zu identifizieren**

Nicht kanonische Normalformen

- Kanonische Normalformen sind in vielen Anwendungen nicht zu erreichen
  - ⇨ Schwächere Form der Normalformdefinition über das Nullelement
  - ⇨ Differenz zweier Ausdrücke

$$s \equiv t \Leftrightarrow M(s,t) \equiv 0$$

- Das Identifikationsproblem kann mit Hilfe des Minusoperators auch so gelöst werden
  - ⇨ es gilt aufgrund der Normalformeigenschaft:

$$s \equiv t \Leftrightarrow N(M(s,t)) = 0$$

Beispiele: Boolesche Normalformen

- Beispiele für drei Variablen (n=3):
  - ⇨ Disjunktive Normalform

$$f(x_1,x_2,x_3)=(\alpha_0 \wedge \bar{x}_2 \wedge \bar{x}_1 \wedge \bar{x}_0) \vee (\alpha_1 \wedge \bar{x}_2 \wedge \bar{x}_1 \wedge x_0) \vee \ldots \vee (\alpha_7 \wedge x_2 \wedge x_1 \wedge x_0)$$

  - ⇨ Konjunktive Normalform

$$f(x_1,x_2,x_3)=(\beta_0 \vee \bar{x}_2 \vee \bar{x}_1 \vee \bar{x}_0) \wedge (\beta_1 \vee \bar{x}_2 \vee \bar{x}_1 \vee x_0) \wedge \ldots \wedge (\beta_7 \vee x_2 \vee x_1 \vee x_0)$$

  - ⇨ Reed-Muller Normalform

$$f(x_1,x_2,x_3)=(\gamma_0 \wedge 1) \oplus (\gamma_1 \wedge x_0) \oplus \ldots \oplus (\gamma_7 \wedge x_2 \wedge x_1 \wedge x_0)$$

  - ⇨ Äquivalenzpolynom

$$f(x_1,x_2,x_3)=(\delta_0 \vee 0) \equiv (\delta_1 \vee x_0) \equiv \ldots \equiv (\delta_7 \vee x_2 \vee x_1 \vee x_0)$$

Regelsystem für die Reed-Muller Normalform

- Ersetzungsregeln

$$s \wedge t \rightarrow s \wedge t$$

$$\bar{t} \rightarrow t \oplus 1$$

$$s \vee t \rightarrow s \wedge t \oplus s \oplus t$$

$$t \oplus t \rightarrow 0$$

$$t \oplus 0 \rightarrow t$$

- Sowie die üblichen Rechenregeln
  - ⇨ Kommutativität
  - ⇨ Assoziativität
  - ⇨ Distribution

Zusammenfassung der wichtigsten Begriffe

- **Literal:** Boolesche Variable
- **Produktterm:** UND-Verknüpfung von Literalen
- **Implikant:** Produktterm, der eine oder mehrere „1“-Stellen einer booleschen Funktion beschreibt (impliziert)
- **Implikat:** Disjunktion (ODER-Verknüpfung) von Literalen
- **Minterm:** Implikant, der genau eine „1“-Stelle einer booleschen Funktion beschreibt
- **Maxterm:** Implikat, der genau eine „0“-Stelle einer booleschen Funktion beschreibt
- **Normalform:** Darstellung einer Booleschen Funktion durch Minterme (DNF) oder Maxterme (KNF)

9.3 Der Shannonsche Entwicklungssatz

- **DNF und KNF können durch einfache logische Umformungen in gewöhnliche disjunktive und konjunktive Formen gebracht werden**
  - ⇨ **DF und KF**
- **Zur Berechnung der Normalformen ist der shannonsche Entwicklungssatz hilfreich**

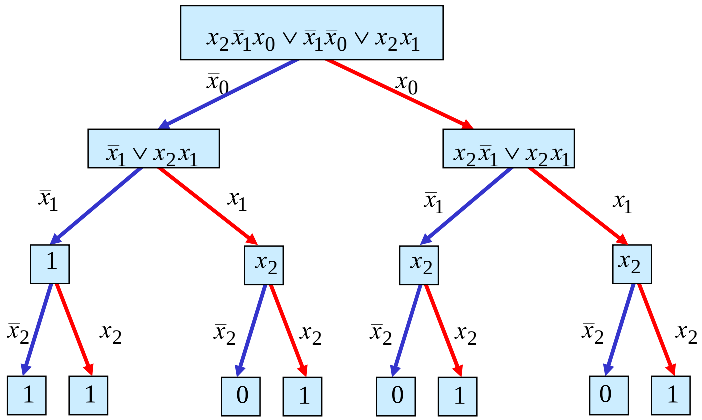
Satz 9.5: Für jede Boolesche Funktion $f(x_1,\ldots,x_n)$ gilt

$$f(x_1,\ldots,x_n) = \left(x_i \wedge f(x_1,\ldots,x_{i-1},1,x_{i+1},\ldots,x_n)\right) \vee \left(\bar{x}_i \wedge f(x_1,\ldots,x_{i-1},0,x_{i+1},\ldots,x_n)\right)$$

- **Beispiel:**

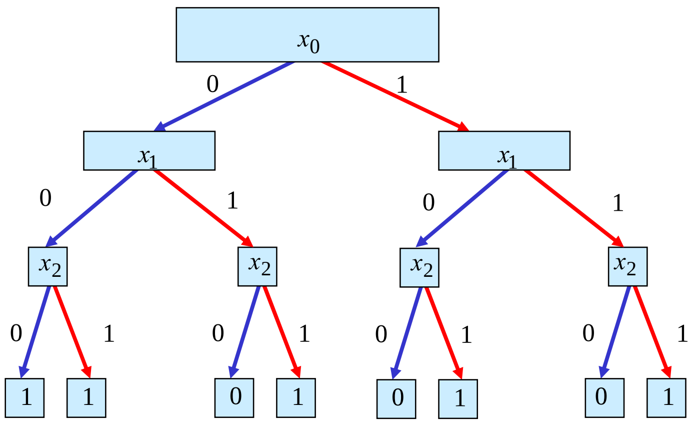
$$\begin{aligned} f(x_2,x_1,x_0) &= x_2\bar{x}_1x_0 \vee \bar{x}_1\bar{x}_0 \vee x_2x_1 \\ &= x_0(x_2\bar{x}_1 \vee x_2x_1) \vee \bar{x}_0(\bar{x}_1 \vee x_2x_1) \\ &= x_2\bar{x}_1x_0 \vee x_2x_1x_0 \vee \bar{x}_1\bar{x}_0 \vee x_2x_1\bar{x}_0 \\ &= x_2(\bar{x}_1x_0 \vee x_1x_0 \vee \bar{x}_1\bar{x}_0 \vee x_1\bar{x}_0) \vee \bar{x}_2(\bar{x}_1\bar{x}_0) \\ &= x_2x_1x_0 \vee x_2\bar{x}_1x_0 \vee x_2x_1\bar{x}_0 \vee x_2\bar{x}_1\bar{x}_0 \vee \bar{x}_2\bar{x}_1\bar{x}_0 \end{aligned}$$

Baumdarstellung



Binary Decision Diagram (BDD)

- **Andere Interpretation der Shannon-Entwicklung**

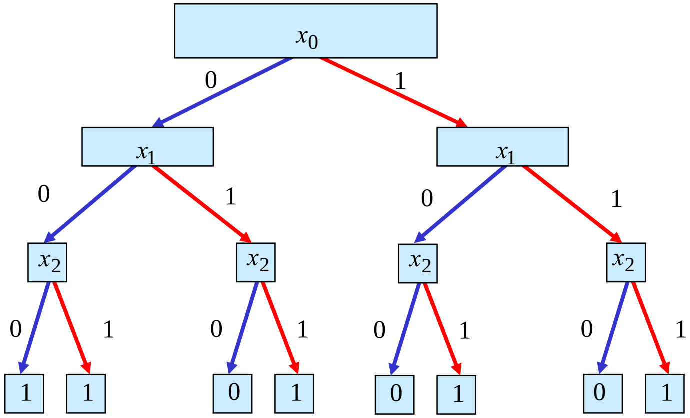


Reduzierte Baumdarstellungen

- **Da die Variablen in allen Pfaden in der gleichen Reihenfolge auftauchen, spricht man auch von einem <u>ordered BDD</u> (OBDD)**
- **Ein BDD benötigt 2^n Knoten bei n Variablen**
  - ⇨ **Für viele Anwendung ist die Speicherung aller Knoten nicht notwendig**
  - ⇨ **Knoten, deren Nachfolger gleich sind, können eliminiert werden (Regel 1)**
  - ⇨ **Teile des Baumes, die genau so noch einmal vorkommen, können gemeinsam genutzt werden (Regel 2)**
- **Es entsteht ein bezüglich einer Ordnung der Variablen eindeutiger reduzierter Baum**

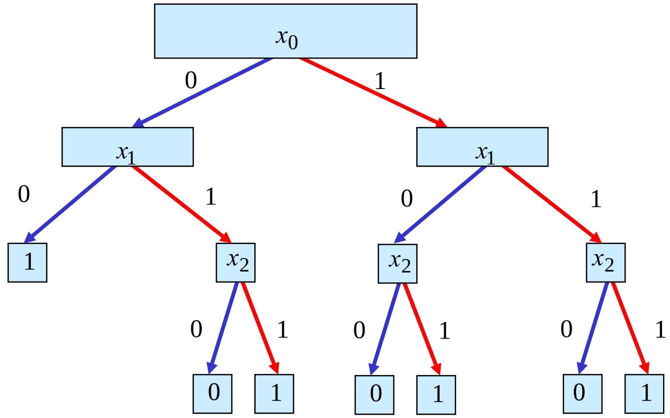
Reduced Ordered BDD (ROBDD)

Ausgangsgraph



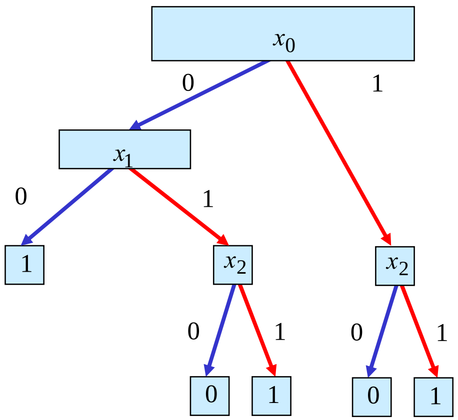
Reduced Ordered BDD (ROBDD)

Regel 1



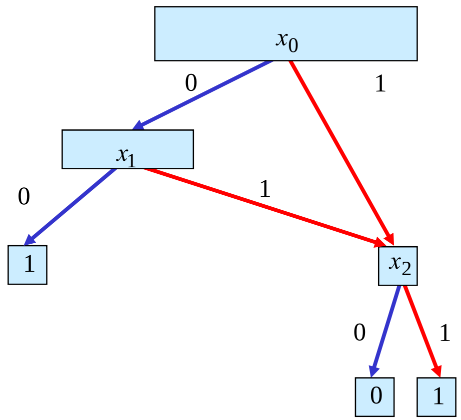
Reduced Ordered BDD (ROBDD)

Regel 1



Reduced Ordered BDD (ROBDD)

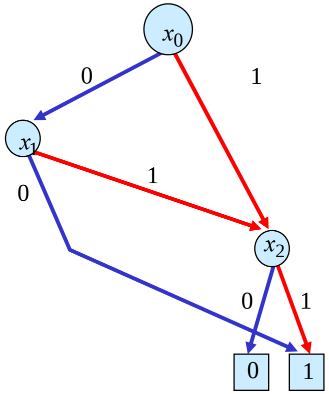
Regel 2



Anwendung 1: Simulation

- **Der Funktionswert wird ausgehend von der Wurzel ermittelt**
  - ⇨

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



Anwendung 2: Verifikation

- **Die Gleichung**

$$s \equiv t \Leftrightarrow N(M(s,t)) = 0$$

kann umgeschrieben werden zu

$$s \equiv t \Leftrightarrow BDD(s \oplus t) = 0$$