

## 2.5 Représentation d'une fonction logique

### 2.5.1 Forme algébrique

Une fonction logique est une expression mathématique de variables booléennes reliées par des opérateurs : NON, ET, OU.

Soit  $f$  une fonction telle que :

$$f(a, b) = a \cdot b + \bar{a} \cdot \bar{b}$$

avec,  $a$  et  $b$  les variables logiques et les termes de cette fonction.

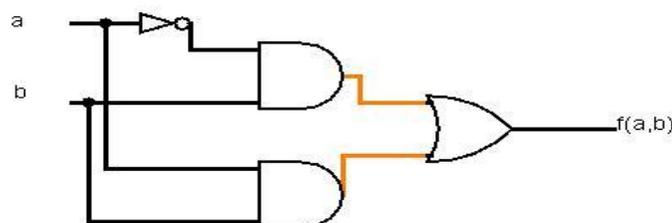
### 2.5.1 Forme table de vérité (TdV)

Soit la fonction  $f$  définie par  $f(a, b) = 1$  si  $a = 0$  et  $b = 1$  ou  $a = 1$  et  $b = 1$  sinon  $f(a, b) = 0$  ailleurs.

Sa table de vérité est :

a	b	f(a,b)
0	0	0
0	1	1
1	0	0
1	1	1

### 2.5.1 Forme diagramme logique ou logigramme



**Remarque** : toutes les formes de représentation d'une fonction logique sont équivalentes et le passage d'une forme à une autre peut se faire aisément.

### 2.5.1 Formes canoniques

Un terme algébrique est dit canonique s'il contient une occurrence de chacune des variables impliquées dans la fonction.

Première forme : (somme de produits)

Sa forme généralisée a n est :

$$f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^{2^n} \left( \begin{matrix} x_1 \\ \bar{x}_1 \end{matrix} \right) \cdot \begin{matrix} x_2 \\ \bar{x}_2 \end{matrix} \cdot \begin{matrix} x_3 \\ \bar{x}_3 \end{matrix} \cdots \begin{matrix} x_n \\ \bar{x}_n \end{matrix} \cdot K_i$$

ou  $\begin{matrix} x_i \\ \bar{x}_i \end{matrix}$  est la variable sous sa forme directe ou inverse.

$n$  : le nombre de variables impliquées dans la fonction

$K_i$  : l'état de la fonction.

**Exemple 01**: Soit la table de verite d'une fonction donnée :

x	y	f(x,y)
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	1

$$f(x, y) = \bar{x} \cdot \bar{y} \cdot K_1 + \bar{x} \cdot y \cdot K_2 + x \cdot \bar{y} \cdot K_3 + x \cdot y \cdot K_4$$

$$f(x, y) = \bar{x} \cdot \bar{y} \cdot 1 + \bar{x} \cdot y \cdot 0 + x \cdot \bar{y} \cdot 0 + x \cdot y \cdot 1$$

$$f(x, y) = \bar{x} \cdot \bar{y} + x \cdot y$$

Deuxième forme : (produit de sommes)

Sa forme généralisée a n est :

$$f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_n) = \prod_{i=1}^{2^n} \left( \begin{matrix} x_1 \\ \bar{x}_1 \end{matrix} \right) + \begin{matrix} x_2 \\ \bar{x}_2 \end{matrix} + \begin{matrix} x_3 \\ \bar{x}_3 \end{matrix} + \cdots + K_i$$

Pour l'exemple de la fonction donnée ci-dessus

$$f(x, y) = (x + y + K_1) \cdot (x + \bar{y} + K_2) \cdot (\bar{x} + y + K_3) \cdot (\bar{x} + \bar{y} + K_4)$$

$$=(x + y + 1) \cdot (x + \bar{y} + 0) \cdot (\bar{x} + y + 0) \cdot (\bar{x} + \bar{y} + 1)$$

$$=(x + \bar{y}) \cdot (\bar{x} + y)$$

Passage de la première forme a la deuxième forme :

Reprenons la TdV de la fonction citée en exemple et retrouvons son inverse :

x	y	f(x,y)	$\bar{f}(x,y)$
0	0	1	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	1	1	0

Ecrivons la première forme de  $\bar{f}(x,y)$  :

$$\bar{f}(x,y) = \bar{x}.y + x.\bar{y}$$

Calculons l'inverse de  $\bar{f}(x,y)$  comme suis en lui appliquant les deux théorèmes de De Morgan :

$$\overline{\bar{f}(x,y)} = \overline{\bar{x}.y + x.\bar{y}}$$

$$f(x,y) = \overline{\bar{f}(x,y)} = \overline{(\bar{x}.y).(\bar{x}.\bar{y})}$$

$$f(x,y) = \overline{\bar{f}(x,y)} = (\bar{x} + \bar{y}).(\bar{x} + \bar{y})$$

$$f(x,y) = \overline{\bar{f}(x,y)} = (x + \bar{y}).(\bar{x} + y)$$

Troisième forme : forme NON-ET (NAND)

Elle est déduite de la première forme, elle permet de représenter une fonction logique a l'aide d'un seul operateur NAND.

**Exemple 02 :**

$$f_1(x,y,z) = \bar{x}.\bar{y}.z + x.\bar{y}.\bar{z} + x.y.z \quad 1^{\text{ere}} \text{ forme de } f_1$$

$$f_1(x,y,z) = \overline{\bar{x}.\bar{y}.z.x.\bar{y}.\bar{z}.\bar{x}.y.\bar{z}} \quad 3^{\text{ieme}} \text{ forme de } f_1$$

Quatrième forme : forme NON-OU (NOR)

Elle est déduite de la deuxième forme, elle permet de représenter une fonction logique a l'aide d'un seul operateur NOR.

**Exemple 03 :**

$$f_2(x,y) = (x + y).(\bar{x} + \bar{y}) \quad 2^{\text{ieme}} \text{ forme de } f_2$$

$$f_2(x,y) = \overline{\overline{(x + y)} + \overline{(\bar{x} + \bar{y})}} \quad 4^{\text{ieme}} \text{ forme de } f_2$$

