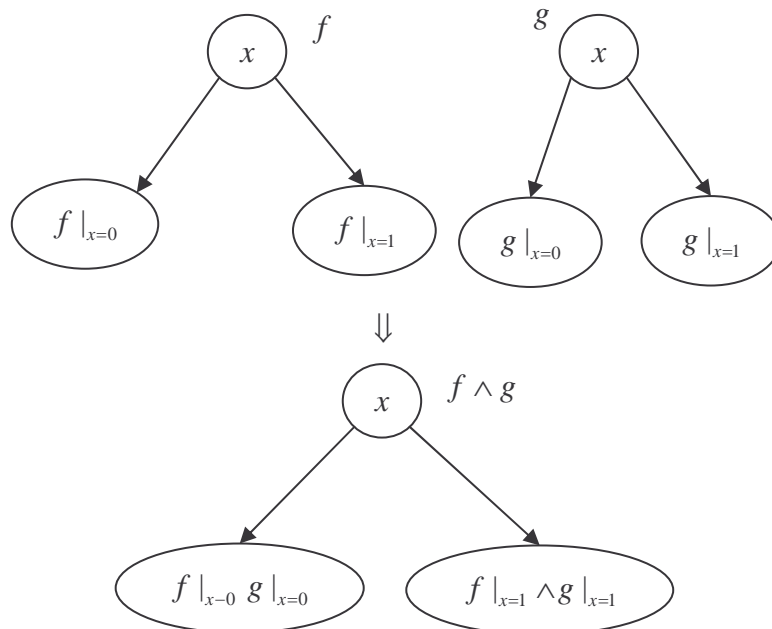
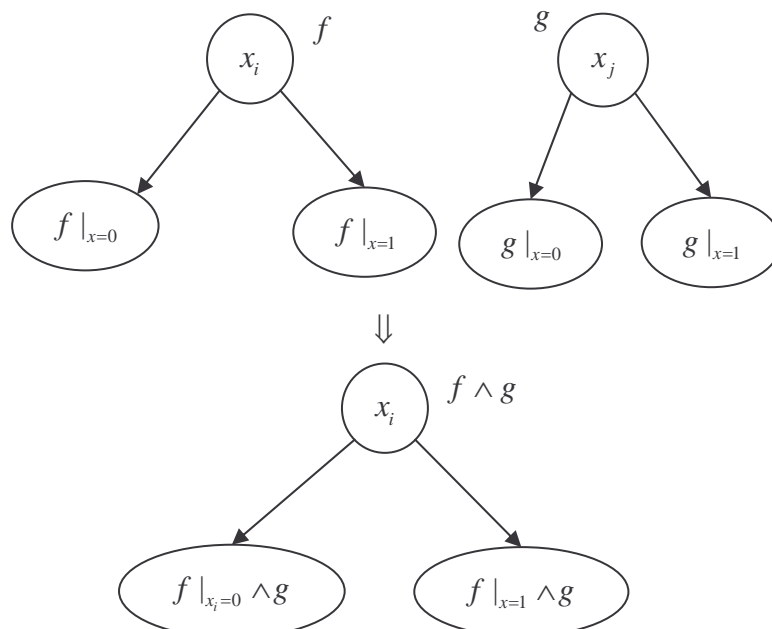


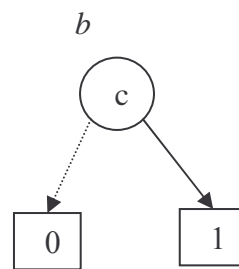
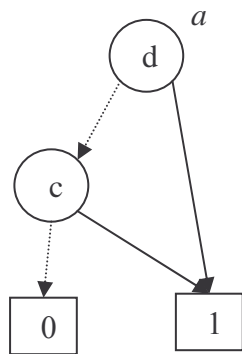
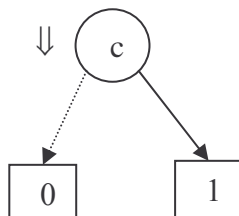
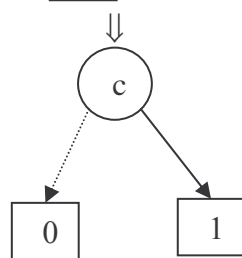
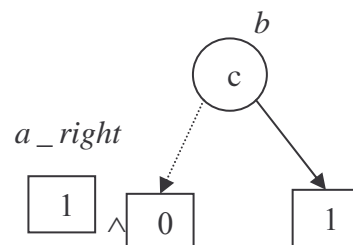
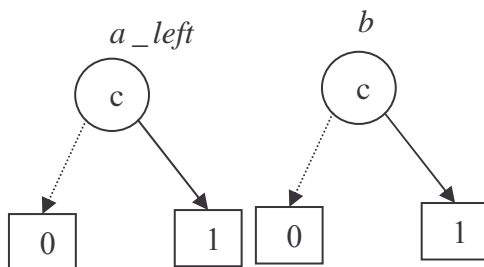
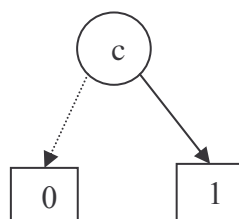
כיצד מחשבים פעולת $h = f \wedge g$?
 אם $f = ZERO$ או $g = ZERO$ אז מחזירים $ZERO$.
 אם $f = ONE$ אז מחזירים את g . אם $g = ONE$ אז מחזירים את f .
 אם הם שווים אז מחזירים את f .
 אם שניהם אינם קבועים אז יוצרים BDD חדש:



מה עושים אם $i < j$ (כלומר, g לא תלוי ב x_i)?



$$(c \vee d) \wedge c$$


 \Downarrow

 \Downarrow


כמתים:

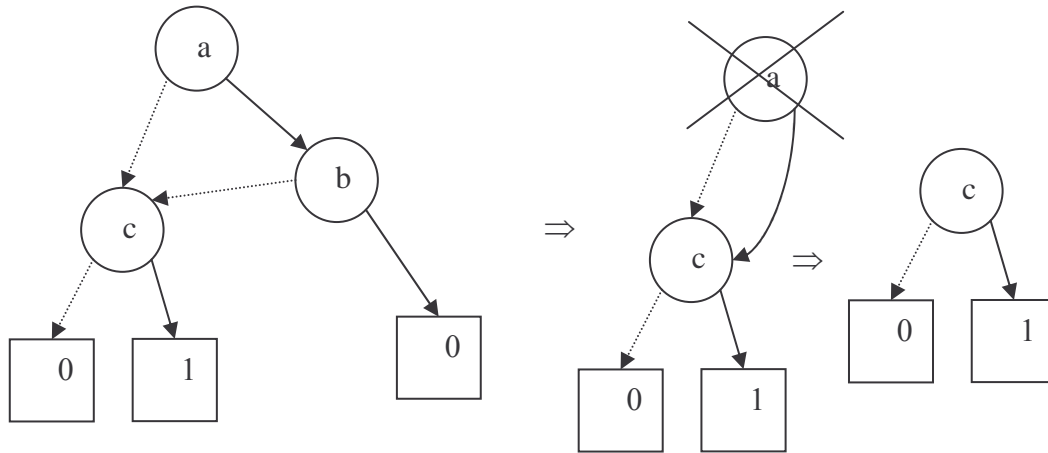
$$\exists x: f(x) \triangleq f|_{x=1} \vee f|_{x=0}$$

$$\forall x: f(x) \triangleq f|_{x=1} \wedge f|_{x=0}$$

לדוגמה: הפונקציה: $(\neg a \vee (a \wedge \neg b)) \wedge c$ כאשר הסדר הוא $a < b < c$.

$$(\neg a \vee (a \wedge \neg b)) \wedge c|_{b=0} = c$$

ה-BDD שמתאר את הפונקציה הוא:



$f(\bar{v})$ - נתון BDD עבור קבוצת המצבים המספקים את f

$R(\bar{v}, \bar{v}')$ - נתון BDD עבור רלצית המעברים.

מהו ה-BDD G_1 , המייצג את קבוצת המצבים המספקים את EXf ?

$$G_1(\bar{v}) = \exists \bar{v}' [f(\bar{v}') \wedge R(\bar{v}, \bar{v}')]]$$

מהו ה-BDD G_2 , המייצג את קבוצת המצבים אליהם יש צעד ממצב המספק את f ?

$$G_2(\bar{v}') = \exists \bar{v} [f(\bar{v}) \wedge R(\bar{v}, \bar{v}')]]$$

מהו ה-BDD G_3 , המייצג את קבוצת המצבים המספקים את AX_f ?

$$G_3(\bar{v}) = \forall \bar{v}' [R(\bar{v}, \bar{v}') \rightarrow f(\bar{v}')]]$$

$$A[lWm] = \neg E[\neg mU(\neg l \wedge \neg m)]$$

תזכורת: