

1. POSTAVENIE RIADIACEJ JEDNOTKY V SYSTÉME .....	3
1.1. Riadenie na princípe posuvného registra .....	4
1.2. Riadenie s využitím počítadla .....	4
2. POSTAVENIE MIKROPROGRAMOVÉHO AUTOMATU V ČÍSLICOVOM SYSTÉME..	7
2.1. Zlučovanie grafov mikroprogramov .....	9
2.2. Popis metódy zlučovania .....	14
3. WILKESOVA A STRINGEROVA RIADIACA JEDNOTKA .....	20
3.1. Príklad návrhu W-S riadiacej jednotky .....	23
4. MIKROPROGRAMOVÝ AUTOMAT S PEVNOU PAMÄŤOU .....	28
4.1. Základné myšlienky syntézy .....	37
4.2. Porovnanie dvojadresového a viacadresového prístupu .....	41
5. LITERATÚRA .....	43
Obsah .....	44