

7)

Tabela wzwożeń przerzutnika JK :

$q$	$q_0$	$j k$
0	0	0 X
0	1	1 X
1	0	X 1
1	1	X 0

Tworzymy pomocniczą tabelę<sup>(1)</sup> z wartościami  $j_0 k_0$   $j_1 k_1$ :

(1)

$q_0 q_1$	$x y$	$j_0 k_0$	$j_1 k_1$
0 0	0 0	1 X	0 X
0 0	0 1	0 X	0 X
0 0	1 0	1 X	1 X
0 0	1 1	0 X	1 X
0 1	0 0	0 X	0 X
0 1	0 1	0 X	0 X
0 1	1 0	1 X	1 X
0 1	1 1	1 X	1 X
1 0	0 0	X 0	X 0
1 0	0 1	X 0	X 0
1 0	1 0	X 1	X 1
1 0	1 1	X 0	X 1
1 1	0 0	X 0	X 0
1 1	0 1	X 0	X 0
1 1	1 0	X 0	X 0
1 1	1 1	X 0	X 0
<del>1 1</del>	<del>0</del>		

Na podstawie pomocniczej tabeli (1)

tworzymy tabelę stanów (2) gdzie:  $q_0, q_1$  to aktualne stany przerzutników JK;

$x, y$  - wejścia

$q_0, q_1$  - nowe stany przerzutników

$z$  - wyjście ~~automatu~~

(2)

$q_0 q_1$	$x y$	$q_0 q_1$	$z$
0 0	0 0	1 0	0
0 0	0 1	0 0	0
0 0	1 0	1 1	0
0 0	1 1	0 1	0
0 1	0 0	0 0	1
0 1	0 1	0 0	0
0 1	1 0	1 1	0
0 1	1 1	1 1	0
1 0	0 0	1 0	1
1 0	0 1	1 0	0
1 0	1 0	0 0	0
1 0	1 1	1 0	0
1 1	0 0	1 0	1
1 1	0 1	1 0	0
1 1	1 0	1 0	0
1 1	1 1	1 0	0