
Computer Organization & Design 实验与课程设计

Lab01-2

有限状态机

Ma De (马德)

made@zju.edu.cn

2025

College of Computer Science, Zhejiang University

Course Outline

- 一、实验目的
- 二、实验环境
- 三、实验目标及任务

实验目的

1. 复习有限状态机的基本概念
2. 掌握有限状态机的两种模型
3. 设计有限状态机解决实际问题

实验环境

□ 实验设备

1. 计算机（Intel Core i5以上， 4GB内存以上）系统
2. NEXYS A7开发板
3. Xilinx VIVADO2017.4及以上开发工具

□ 材料

无

实验目标及任务

- **目标：**熟悉有限状态机的基本原理，掌握moore和mealy两种类型状态机，设计并实现状态机解决实际问题
- **任务：**设计有限状态机完成序列检测器并测试

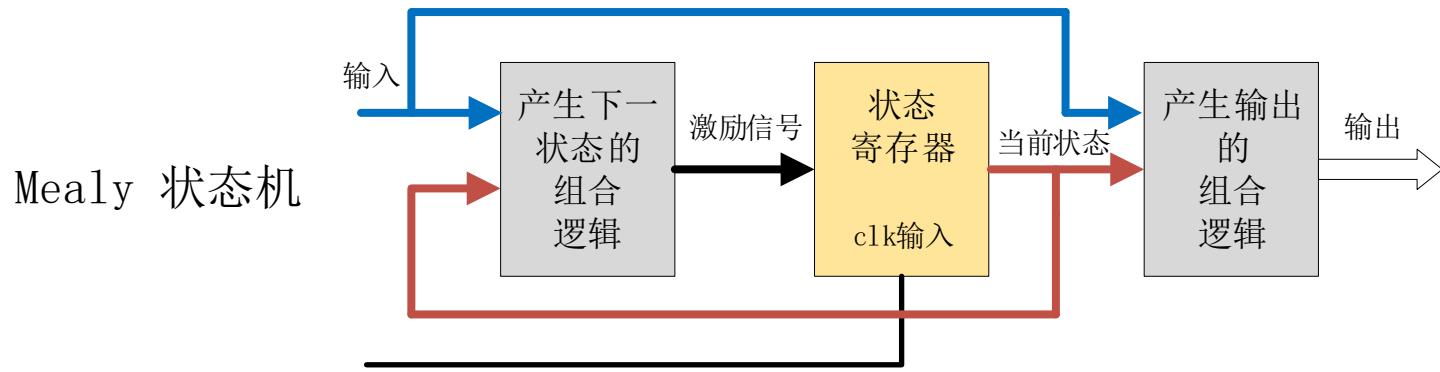
■ 状态机原理介绍

状态机基本概念

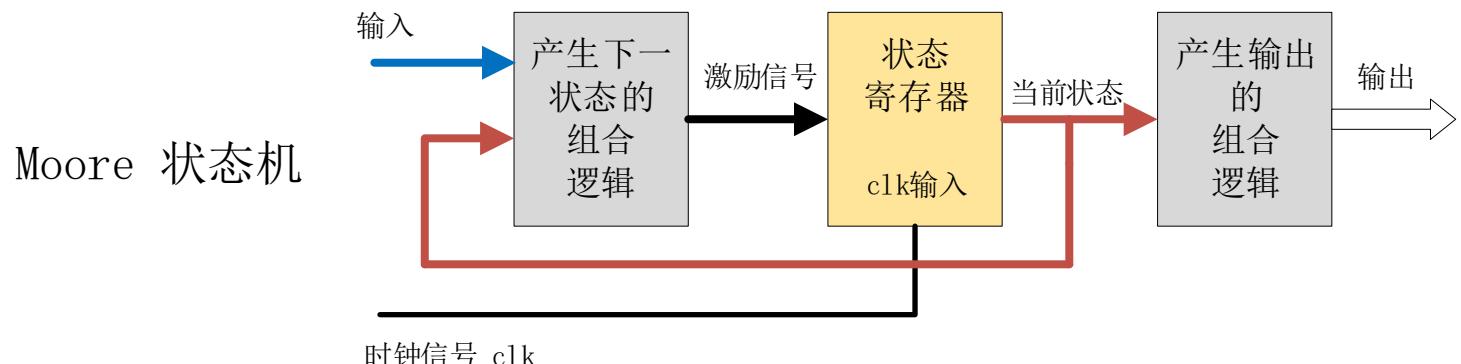
- 状态机（State Machine）
- 有限状态机（Finite State Machine，简称FSM）在有限个状态之间按一定规律转换的时序电路。
- 有限状态机通常是由寄存器组和组合逻辑组成时序电路，根据当前状态和输入信号可以控制下一个状态的跳转，有限状态机在电路中通常是作为控制模块，作为整个电路模块的核心而存在。

状态机基本概念

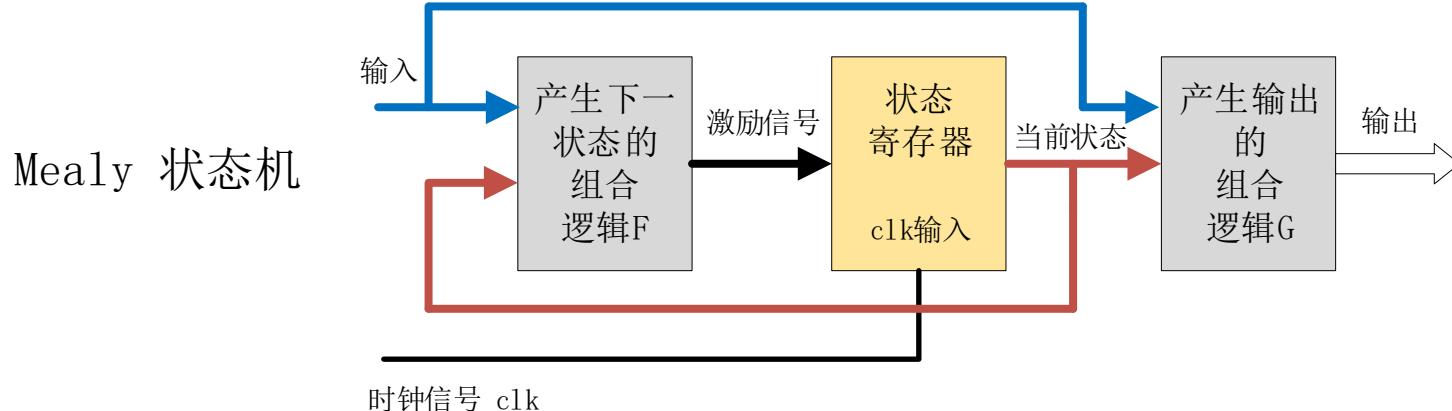
- 它主要包括两大类： Mealy型状态机和Moore型状态机。
- Mealy型状态机:其组合逻辑的输出不仅与当前状态有关，还与输入有关。



- Moore型状态机：其组合逻辑的输出只与当前的状态有关。



状态机基本概念



- 状态寄存器由一组触发器组成，用来记忆状态机当前所处的状态，状态的改变只发生在时钟的跳变沿。
- 状态是否改变、如何改变，取决于组合逻辑F的输出，F是当前状态和输入信号的函数。
- 状态机的输出是由输出组合逻辑G提供的，G也是当前状态和输入信号的函数。。

状态机设计方法

- 一段式描述（即状态跳转与输出信号都在同一个always块里面进行描述）
- 二段式描述（即将输出信号,与状态跳转分开描述， 便于设计代码管理）
- 三段式描述（即将输出信号,与状态跳转分开描述，并且状态跳转用组合逻辑来控制）

状态机设计步骤

- 系统架构和接口定义:

接口	接口定义
clk	系统时钟
rst_n	系统复位
X	序列输入
Y	检测输出

- 状态定义和编码:

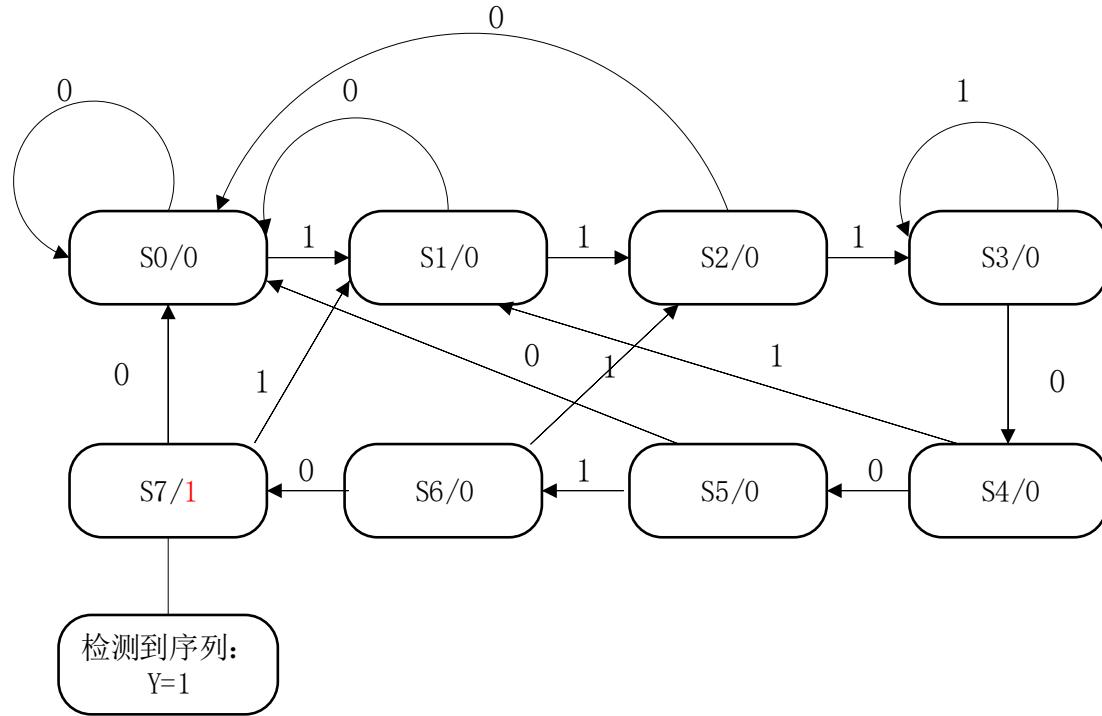
- 状态机的编码方式主要包括: 二进制码 (Binary) , 格雷码 (gray) , 独热码(one hot)
- 格雷码相对于二进制码而言, 在状态跳转的时候, 只有单比特翻转, 它的功耗相对比较低。独热码相对于格雷码或者二进制码而言, 它增加了两个寄存器来表示状态, 但是它会更节省组合逻辑电路, 因为它在比较状态的时候, 只需要比较一个比特位, 那么其电路的速度和可靠性就会增加。

四个状态的编码方式表

	二进制	格雷码	独热码
S0	00	00	0001
S1	01	01	0010
S2	10	11	0100
S3	11	10	1000

状态机设计步骤

- 状态转换图:

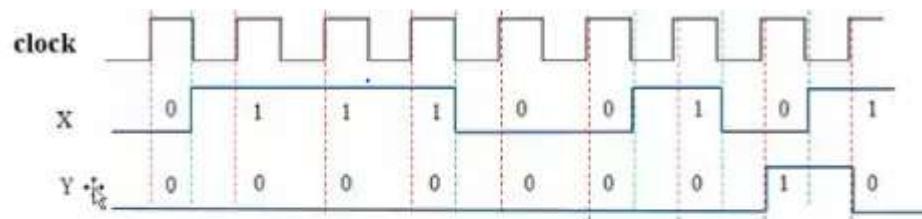


- RTL实现: 通过HDL语言将状态转换图进行描述实现设计

-
- **任务**: 设计状态机解决序列检测的问题（采用三段式）

状态机设计 -----序列检测器

- **设计要求:** 用状态机设计序列检测器（1110010）
- **设计功能:** 设计一个序列检测器，检测的序列为“1110010”；当输入信号X依次为“1110010”时，输出信号Y输出一个高电平，否则输出信号Y为低电平。
- **时序图:** 序列检测器是一种同步时序电路，它用于搜索，检测输入的二进制代码串中是否出现指定的代码序列，1110010序列检测原理图如下：



如何发送激励？



Testbench 在时钟下降沿驱动数据
DUT在时钟上升沿采样数据

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 接口定义

```
module seq(          //系统时钟
    clk,           //系统复位
    reset,         //序列输入
    in,            //检测结果输出
    out);          //结果输出

    input clk;
    input reset;
    input in;

    output out;
```

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 状态定义和编码

```
//define state
parameter [2:0] S0 = 3'b000,
               S1 = 3'b001,
               S2 = 3'b010,
               S3 = 3'b011,
               S4 = 3'b100,
               S5 = 3'b101,
               S6 = 3'b110;
               S7 = 3'b111;

//internal variable
reg [2:0] curr_state;
reg [2:0] next_state;
wire out;
```

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 第一段 ■ 状态跳转（时序逻辑）

```
//first segment:state transfer
always @ (posedge clk or negedge reset)
begin
    if (!reset)
        curr_state <= s0;
    else
        curr_state <= next_state;
end
```

敏感列表：
时钟信号以及复位信号边沿的组合

使用非阻塞赋值

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 第二段

下个状态判断（组合逻辑）

```
//second segment:transfer condition
always @(curr_state or in) //@(*)
begin
    case(curr_state)
        S0: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else         next_state = S1;
        end
        S1: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else         next_state = S2;
        end
        S2: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else         next_state = S3;
        end
        S3: begin
            if(in == 0) next_state = S4;
            else         next_state = S3;
        end
        S4: begin
            if(in == 0) next_state = S5;
            else         next_state = S1;
        end
        S5: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else         next_state = S6;
        end
        S6: begin
            if(in == 0) next_state = S7;
            else         next_state = S2;
        end
        S7: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else         next_state = S1;
        end
        default:          next_state = S0;
    endcase
end
```

敏感信号表：
所有的右边表达式
中的变量以及if、
case条件中的变量

使用阻塞赋值

If/else要配对以
避免latch的产生

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 第三段 结果输出（组合逻辑）

```
//three segment: state output  
//moore type fsm  
assign out = (curr_state == S7)?1:0;
```

状态机设计----三段式摩尔状态机

□ 三段式

```
module seq(
    clk,
    reset,
    in,
    out,
);

input clk;
input reset;
input in;

output out;
//define state
parameter [2:0] S0 = 3'b000,
                S1 = 3'b001,
                S2 = 3'b010,
                S3 = 3'b011,
                S4 = 3'b100,
                S5 = 3'b101,
                S6 = 3'b110;
                S7 = 3'b111;

//internal variable
reg [2:0] curr_state;
reg [2:0] next_state;
wire out;

//first segment:state transfer
always @(posedge clk or negedge reset)
begin
    if(!reset)
        curr_state <= S0;
    else
        curr_state <= next_state;
end
```

```
//second segment:transfer condition
always @(curr_state or in) //@(*)
begin
    case(curr_state)
        S0: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else      next_state = S1;
        end
        S1: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else      next_state = S2;
        end
        S2: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else      next_state = S3;
        end
        S3: begin
            if(in == 0) next_state = S4;
            else      next_state = S3;
        end
        S4: begin
            if(in == 0) next_state = S5;
            else      next_state = S1;
        end
        S5: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else      next_state = S6;
        end
        S6: begin
            if(in == 0) next_state = S7;
            else      next_state = S2;
        end
        S7: begin
            if(in == 0) next_state = S0;
            else      next_state = S1;
        end
        default:   next_state = S0;
    endcase
end

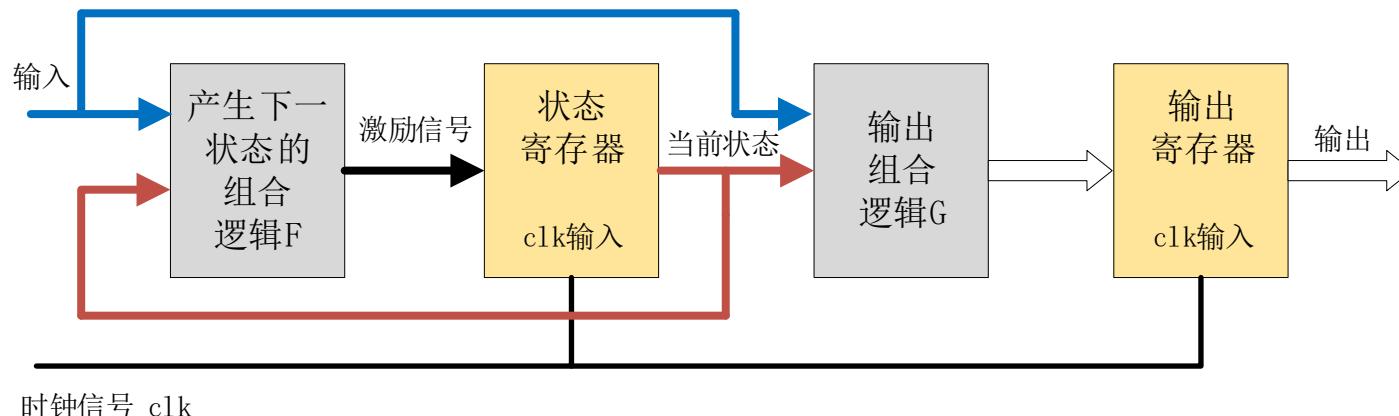
//three segment: state output
//moore type fsm
assign out = (curr_state == S7)?1:0;

endmodule
```

状态机设计----三段式状态机

□ 三段式可以在组合逻辑后再增加一级寄存器来实现时序逻辑输出：

- 1、可以有效地滤去组合逻辑输出的毛刺；
- 2、可以有效地进行时序计算与约束；
- 3、另外对于总线形式的输出信号来说，容易使总线数据对齐，从而减小总线数据间的偏移，减小接收端数据采样出错的频率。



状态机设计----三段式状态机

□ 测试文件

```
module tb_seq();
    reg clk;
    reg reset;
    reg in;
    wire out;

    always #20 clk = ~clk;

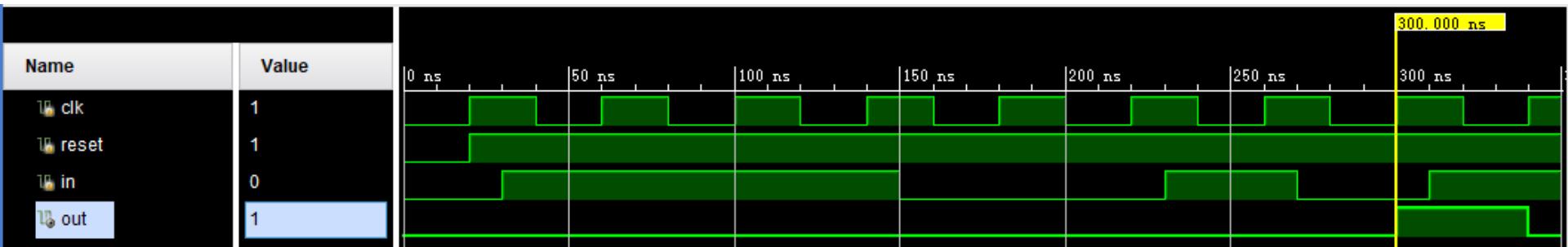
    initial begin
        clk = 0;
        reset = 0;
        #20 reset = 1;
    end

    //011100101
    initial begin
        in = 0;
        #30 in = 1;
        #40 in = 1;
        #40 in = 1;
        #40 in = 0;
        #40 in = 0;
        #40 in = 1;
        #40 in = 0;
        #40 in = 1;
        #40 $finish;
    end

    seq seq_u1(
        .clk  (clk  ),
        .reset(reset),
        .in   (in   ),
        .out  (out  )
    );
endmodule
```

状态机设计----三段式状态机

□ 仿真波形



 END