

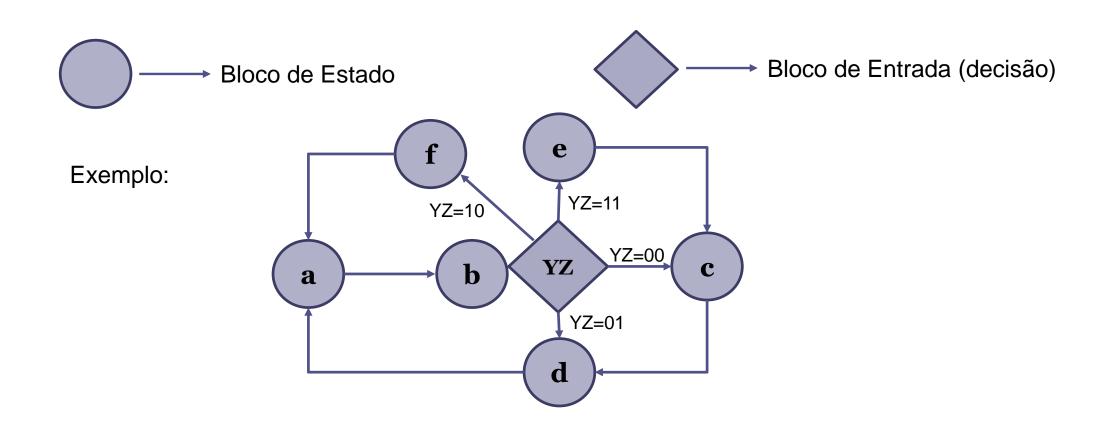
Eletrônica Digital II

Aula K – Máquina de Estado com decisão (parte 2)

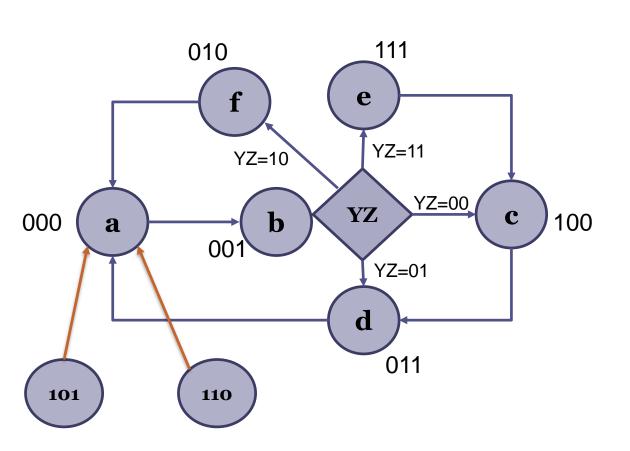


Prof. MSc. Bruno de Oliveira Monteiro

Para projetar uma máquina de estado com decisão, devemos:



Exemplo:



1° Passo:

Estac (Qa)	lo Ant	terior	Variável (YZ)	Estado Final (Qf)		
Q2	2 Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0
0	0	0	-	0	0	1
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1
0	1	0	-	0	0	0
0	1	1	-	0	0	0
1	0	0	-	0	1	1
1	0	1	-	0	0	0
1	1	0	-	0	0	0
1	1	1	-	1	0	0

2°Passo: Vamos montar a tabela de alimentação das entradas dos FF-JK, de acordo com a tabela do Qa e Qf dos estados;

Qa	Qf	J	K
O	0	0	*
O	1	1	*
1	0	*	1
1	1	*	0

Estado (Qa)	Ant	erior	Variável (YZ)	Estad (Qf)	do Fii	nal	FF-JK(2	2)	FF-JK(1)	FF-JK(0))
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0	J2	K2	J1	K 1	J0	K0
0	0	0	-	0	0	1						
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1						
0	1	0	-	0	0	0						
0	1	1	-	0	0	0						
1	0	0		0	1	1						
1	0	1		0	0	0						
1	1	0		0	0	0						
1	1	1		1	0	0						

3°Passo: Montar o Mapa de Karnaught de cada saída:

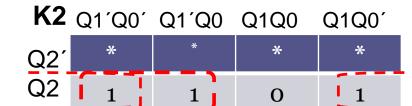
Estado Anterior (Qa)			Variável (YZ)	Estado Final (Qf)			FF-JK(2)		
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0		J2	K2
0	0	0	-	0	0	1		0	*
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1		1 0 0 1	* * * *
0	1	0	-	0	0	0		0	*
0	1	1	-	0	0	0		0	*
1	0	0		0	1	1		*	1
1	0	1		0	0	0		*	1
1	1	0		0	0	0		*	1
1	1	_1		1	0	0		*	0

J2	Q1′Q0′	Q1′Q0	Q1Q0	Q1Q0′
Q2′	0	Y'Z'+YZ	0	0
Q2	*	*	*	*

J2=Q2'Q1'Q0.(Y'Z'+YZ)

Y	Z	J2
0	0	1
O	1	0
1	O	O
1	1	1

$$J2=Y'Z'+YZ$$



3°Passo: Montar o Mapa de Karnaught de cada saída:

Estado Anterior (Qa)			erior	Variável (YZ)	Estado Final (Qf)			FF-JK(1)		
	Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0		J1	K 1
	0	0	0	-	0	0	1		0	*
	0	0	1	0 0	1	0	0		0	*
				0 1	0	1	1		1	*
				1 0	0	1	0		1	*
				1 1	1	1	1		1	*
	0	1	0	-	0	0	0		*	1
	0	1	1	-	0	0	0		*	1
	1	0	0		0	1	1		1	*
	1	0	1		0	0	0		0	*
	1	1	0		0	0	0		*	1
	1	1	1		1	0	0		*	1

J1	Q1′Q0′	Q1′Q0	Q1Q0	Q1Q0′
Q2′	0	Y+Z	*	*
Q2	1	0	*	*

J1=Q2Q0'+Q2'Q1'Q0.(Y+Z)

Y	Z	J1
0	0	0
O	1	1
1	O	1
1	1	1

$$J1=Y'Z+YZ'+YZ=Y+Z$$

K1 Q1'Q0' Q1'Q0 Q1Q0 Q1Q0' Q2' * * 1 1 1 Q2 * * 1 1 1

3°Passo: Montar o Mapa de Karnaught de cada saída:

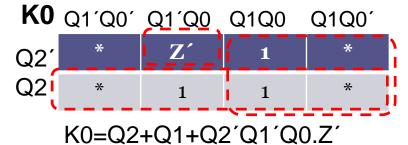
Estado Anterior (Qa)		Variável (YZ) Estado Final (Qf)		FF-JK(0)					
	Q2	Q1	Q0	,	ΥZ	Q2	Q1	Q0	J0 K0
	0	0	0		-	0	0	1	1 *
	0	0	1		0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1	* 1 * 0 * 1 * 0
	0	1	0		-	0	0	0	0 *
	0	1	1		-	0	0	0	* 1
	1	0	0			0	1	1	1 *
	1	0	1			0	0	0	* 1
	1	1	0			0	0	0	0 *
	1	1	_1			1	0	0	* 1

J0	Q1′Q0′	Q1′Q0	Q1Q0	Q1Q0′
Q2′	1 1	*	*	O
Q2	1	*	*	0

J0=Q1'

Y	Z	Ко
O	0	1
O	1	0
1	0	1
1	1	0

$$K0=Y'Z'+YZ'=Z'$$



4°Passo: Montar o circuito

J0=Q1'

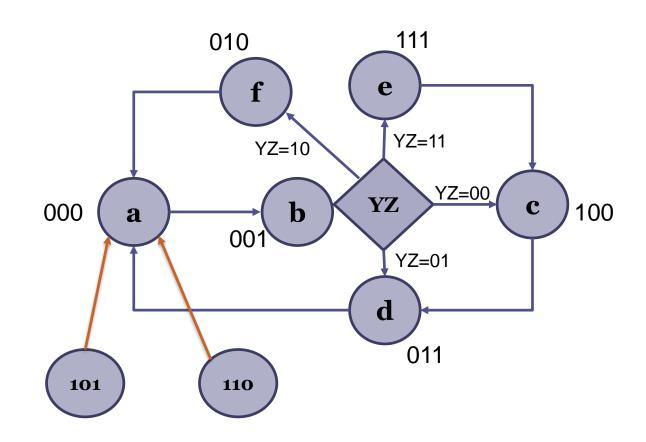
K0=Q2+Q1+Q2'Q1'Q0.Z'

J1=Q2Q0'+Q2'Q1'Q0.(Y+Z)

K1=1

J2=Q2'Q1'Q0.(Y'Z'+YZ)

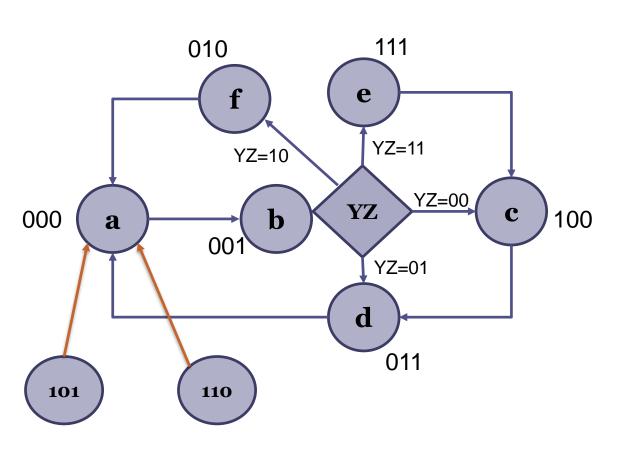
K2=Q2Q1'+Q2Q0'



Exercício: Elabore o mesmo exercício:

- a) Utilizando apenas FF-T;
- b) Utillizando apenas FF-D;

Exercício 1: Utilizando o FF-T



1° Passo:

Estado Anterior (Qa)			Variável (YZ)	Estado Final (Qf)		
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0
0	0	0	-	0	0	1
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1
0	1	0	-	0	0	0
0	1	1	-	0	0	0
1	0	0	-	0	1	1
1	0	1	-	0	0	0
1	1	0	-	0	0	0
1	1	1	-	1	0	0

Exercício 1:

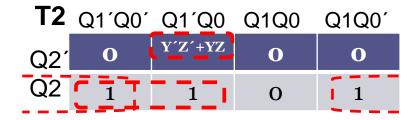
2°Passo: Vamos montar a tabela de alimentação das entradas

dos FF-T, de acordo com a tabela do Qa e Qf dos estados;

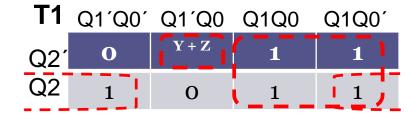
Qa	Qf	Т	
0	0	0	
0	1	1	
1	0	1	
1	1	0	

Estad (Qa)	o An	terior	Variável (YZ)	Estado	o Fina	al (Qf)	FF-T(2)	FF-T(1)	FF-T(0)
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0	T2	T1	ТО
0	0	0	-	0	0	1			
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1			
0	1	0	-	0	0	0			
0	1	1	-	0	0	0			
1	0	0		0	1	1			
1	0	1		0	0	0			
1	1	0		0	0	0			
1	1	1		1	0	0			

Exercício 1: Utilizando o FF-T



T2 = Q2Q0' + Q2Q1' + Q2'Q1'Q0(Y'Z' + YZ)



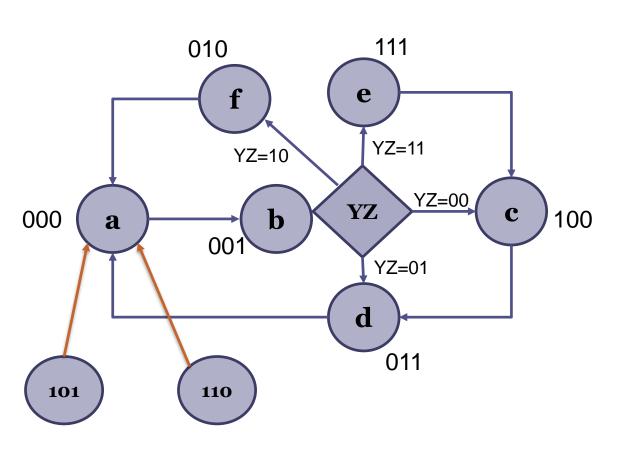
T1=Q1+Q2Q0'+Q2'Q1'Q0(Y+Z)

T0=Q1'Q0'+Q1Q0+Q2Q0 +Q2'Q1'Q0(Z')

Exercício 1: Utilizando o FF-T

Monte o circuito no Proteus e teste!

Exercício: Utilizar FF-D



1° Passo:

Estado Anterior (Qa)			Variável (YZ)	Esta (Qf)	nal	
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0
0	0	0	-	0	0	1
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1
0	1	0	-	0	0	0
0	1	1	-	0	0	0
1	0	0	-	0	1	1
1	0	1	-	0	0	0
1	1	0	-	0	0	0
1	1	1	-	1	0	0

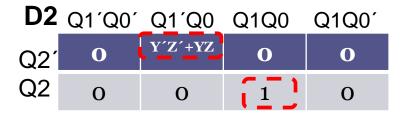
Exercício 2 : FF-D

2°Passo: Vamos montar a tabela de alimentação das entradas dos FF-D, de acordo com a tabela do Qa e Qf dos estados;

Qf	D	
0	0	
1	1	
0	0	
1	1	
	0 1 0	0 0 1 1 0 0

Estado Anterior (Qa)		terior	Variável (YZ)	Estado Final (Qf)		FF-D(2)	FF-D(1)	FF-D(0)	
Q2	Q1	Q0	ΥZ	Q2	Q1	Q0	D2	D1	D0
0	0	0	-	0	0	1	0	0	1
0	0	1	0 0 0 1 1 0 1 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1	1 0 0 1	0 1 1 1	0 1 0 1
0	1	0	-	0	0	0	0	0	0
0	1	1	-	0	0	0	0	0	0
1	0	0		0	1	1	0	1	1
1	0	1		0	0	0	0	0	0
1	1	0		0	0	0	0	0	0
1	1	1		1	0	0	1	0	0

Exercício 2: Utilizando o FF-D



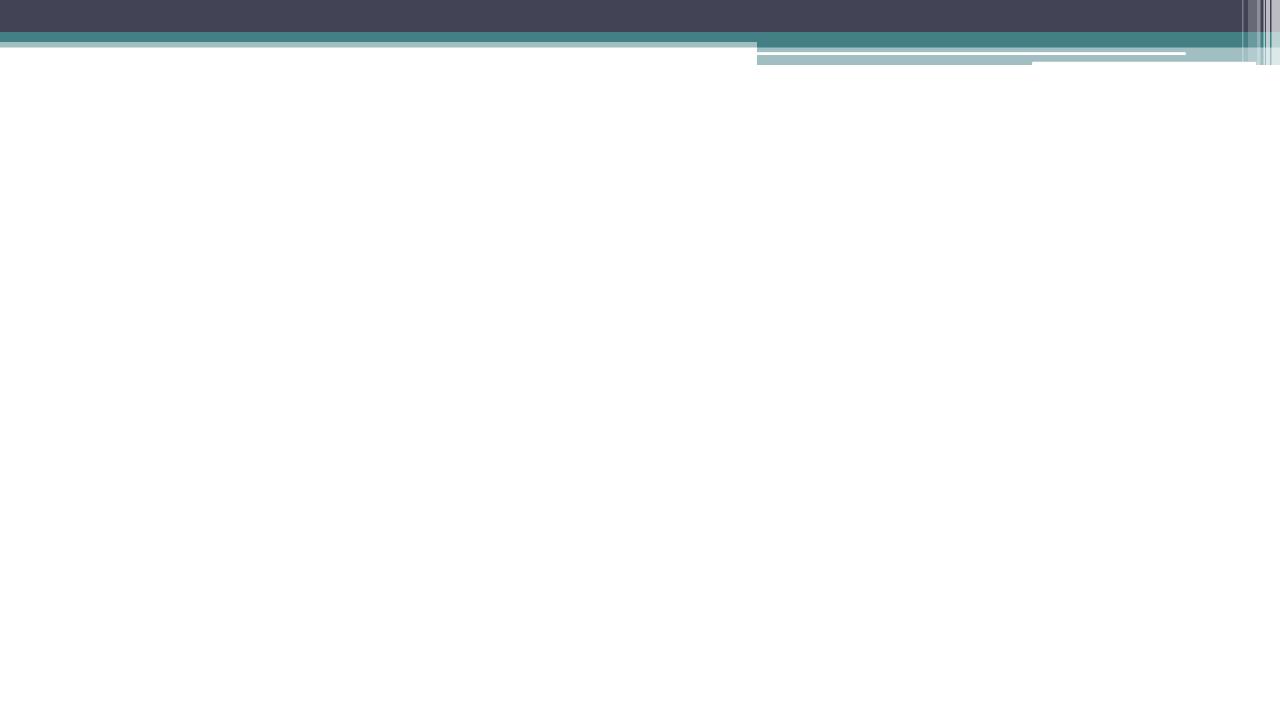
D2=Q2Q1Q0+Q2'Q1'Q0(Y'Z'+YZ)

D1=Q2Q1'Q0'+Q2'Q1'Q0(Y+Z)

D0=Q1'Q0'+Q2'Q1'Q0(Z)

Exercício 2: Utilizando o FF-D

Monte o circuito no Proteus e teste!





Bons Estudos

Prof. MSc. Bruno de Oliveira Monteiro

