

# Digitaltechnik

## Wintersemester 2021/2022

### 9. Vorlesung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT














# Umfrage zur letzten Woche

## 1. FSM: Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele

## 2. Moore vs. Mealy Automaten

## 3. Zerlegen von Zustandsautomaten

## 4. Zusammenfassung

Anwendungs- software		Programme
Betriebs- systeme		Gerätetreiber
Architektur		Befehle Register
Mikro- architektur		Datenpfade Steuerung
Logik		Addierer Speicher
Digital- schaltungen		UND Gatter Inverter
Analog- schaltungen		Verstärker Filter
Bauteile		Transistoren Dioden
Physik		Elektronen

# Überblick der heutigen Vorlesung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

- ▶ Endliche Zustandsautomaten (Finite State Machines)
  - ▶ Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele
  - ▶ Moore vs. Mealy Automaten
  - ▶ Zerlegen von Zustandsautomaten



Harris 2013/2016  
Kap. 3.4

# Agenda












TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

## 1. FSM: Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele

## 2. Moore vs. Mealy Automaten

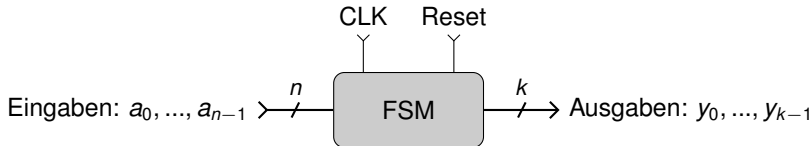
## 3. Zerlegen von Zustandsautomaten

## 4. Zusammenfassung

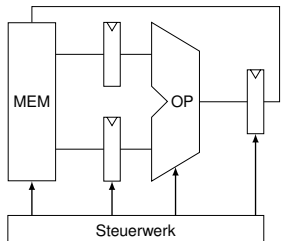
Anwendungs- software		Programme
Betriebs- systeme		Gerätetreiber
Architektur		Befehle Register
Mikro- architektur		Datenpfade Steuerung
Logik		Addierer Speicher
Digital- schaltungen		UND Gatter Inverter
Analog- schaltungen		Verstärker Filter
Bauteile		Transistoren Dioden
Physik		Elektronen



- ▶ synchrone sequentielle Schaltungen mit
  - ▶  $n$  Eingabebits
  - ▶  $k$  Ausgabebits
  - ▶ *ein* interner Zustand (besteht aus  $m \geq 1$  Bits)
  - ▶ Takt und Reset
- ▶ in jedem Takt (zur steigenden Flanke)
  - ▶ Reset aktiv  $\rightarrow$  Zustand = Startzustand
  - ▶ Reset inaktiv  $\rightarrow$  neuen Zustand und Ausgaben aus aktuellem Zustand und Eingaben berechnen



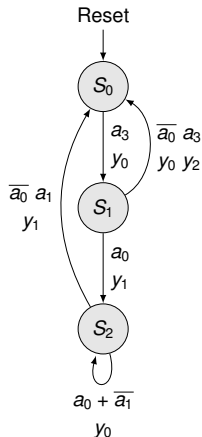
- ▶ Zahlenschloss (bspw. an Tresor)
  - ▶ Eingaben: Taste i gedrückt
  - ▶ Ausgaben: Schloss öffnen, Fehlermeldung anzeigen
  - ▶ Zusammenhang zwischen Zuständen:  
nur Öffnen, wenn letzte (4) Eingaben korrekt  
und in richtiger Reihenfolge
- ▶ Steuerwerk von Rechnern (Mikroarchitektur)
  - ▶ Eingaben: Bits des aktuellen Instruktionswortes
  - ▶ Ausgaben: Steuersignale für
    - ▶ Arithmetik (welche Operation)
    - ▶ Speicher (welche Operanden)
  - ▶ Zusammenhang zwischen Zuständen:  
in Pipeline-Stufen hängen Steuersignale von  
anderen Instruktionen ab
- ▶ vieles mehr (sehr häufig verwendetes Konzept)



# FSM Diagramme als gerichtete Graphen



- ▶ Zustände (States) als Knoten
  - ▶ symbolische Namen (typ.  $S_0, S_1, \dots$ )
  - ▶ binäre Zustandskodierung ist unabhängiges Problem
- ▶ Zustandsübergänge (Transitions) als Kanten
  - ▶ als boole'scher Ausdruck (leere Bedingung entspricht 1)
  - ▶ Keine zwei Kantenbedingungen gleichzeitig erfüllbar
  - ▶ Vereinfachte Notation (keine Selbstschleifen):  
Zustand bleibt unverändert, wenn keine Bedingung erfüllt
- ▶ genau eine Kante ohne Startpunkt für Reset
- ▶ Ausgaben
  - ▶ an Kanten (Mealy-Automat)
  - ▶ oder in Zuständen (Moore-Automat)
  - ▶ als vollständiger boole'scher Ausdruck (Minterm)
  - ▶ oder nur gesetzte Ausgaben





# FSM Beispiel für Ampelsteuerung

## ► Eingänge:

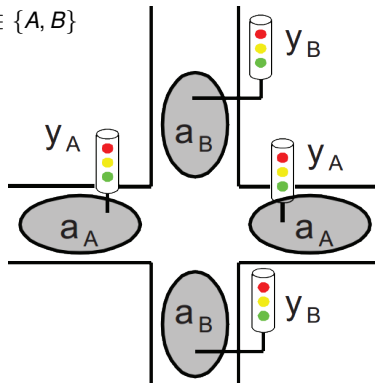
- $a_k = 1 \Leftrightarrow$  Induktionsschleife  $k$  erkennt Fahrzeug für  $k \in \{A, B\}$

## ► Ausgänge

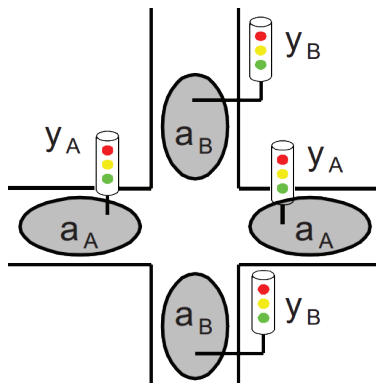
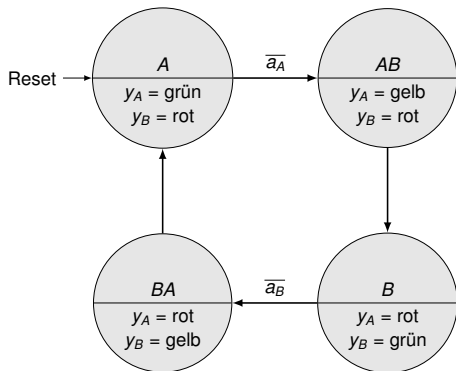
- $y_k \in \{\text{rot, grün, gelb}\} \Rightarrow$  Ampelphase für  $k \in \{A, B\}$

## ⇒ FSM für Bedarfssteuerung

- halte Spur grün, solange auf dieser Fahrzeuge erkannt werden
- ansonsten schalte aktuelle Fahrbahn über gelb nach rot und andere Fahrbahn auf grün



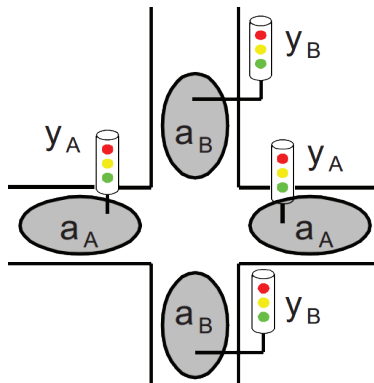
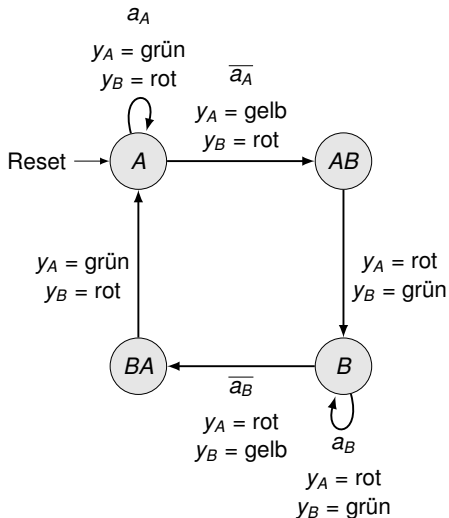
# Moore-Automat für Ampelsteuerung



# Mealy-Automat für Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT





- ▶ Ziel: Realisieren in HW
- ▶ Vorgehen: Beschreibung → Gleichung → Schaltung
  - ▶ Beschreibung: textuell, FSM, Wahrheitstabelle, Karnaugh Diagramm
  - ▶ Gleichung: abgeleitet von der Beschreibung
  - ▶ Schaltung: kombinatorisch, sequentiell, oder synchron



- ▶ maschinenlesbare Darstellung
- ▶ kann noch mit abstrakten Zuständen und Ausgaben arbeiten
- ▶ kann Don't Cares verwenden
- ▶ Kurzschreibweise
  - ▶ aktueller Zustand  $S$
  - ▶ nächster Zustand  $S'$
- ▶ *Achtung:* implizite Bedingungen (bspw. Selbstschleifen) beim Ableiten aus Diagrammen beachten

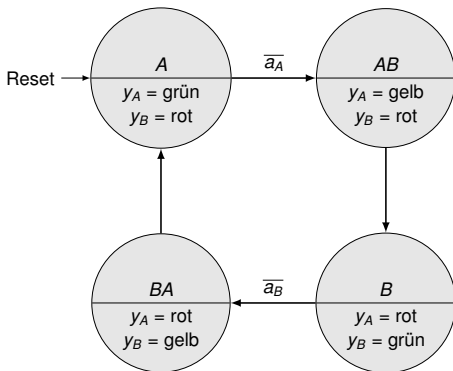
# Zustandsübergangs- und Ausgabetabelle für Moore-Automat der Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

$S$	$a_A$	$a_B$	$S'$
$A$	1	*	$A$
$A$	0	*	$AB$
$AB$	*	*	$B$
$B$	*	1	$B$
$B$	*	0	$BA$
$BA$	*	*	$A$

$S$	$y_A$	$y_B$
$A$	grün	rot
$AB$	gelb	rot
$B$	rot	grün
$BA$	rot	gelb



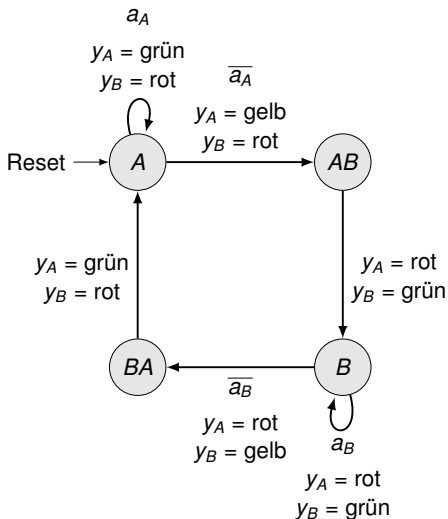
# Zustandsübergangs- und Ausgabetabelle für Mealy-Automat der Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

$S$	$a_A$	$a_B$	$S'$
$A$	1	*	$A$
$A$	0	*	$AB$
$AB$	*	*	$B$
$B$	*	1	$B$
$B$	*	0	$BA$
$BA$	*	*	$A$

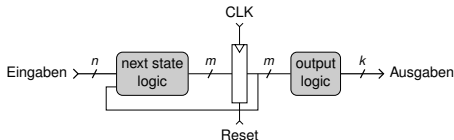
$S$	$a_A$	$a_B$	$y_A$	$y_B$
$A$	1	*	grün	rot
$A$	0	*	gelb	rot
$AB$	*	*	rot	grün
$B$	*	1	rot	grün
$B$	*	0	rot	gelb
$BA$	*	*	grün	rot



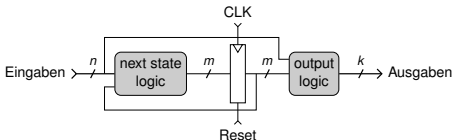
- ▶ Zustandsregister
  - ▶ speichert aktuellen Zustand  $S$
  - ▶ übernimmt nächsten Zustand  $S'$  bei steigender Taktflanke
- ▶ kombinatorische Logik realisiert
  - ▶ Zustandsübergangstabelle ("next state logic")
  - ▶ Ausgabetable ("output logic")

⇒ binäre Kodierung der Zustände und Ein-/Ausgaben notwendig

Moore



Mealy





# Zustandskodierung $cs : S \rightarrow \mathbb{B}^m$



- ▶ weist jedem Zustand einen  $m$  Bit breiten Wert zu
- ▶ kann i.d.R. frei gewählt werden (da nach außen nicht sichtbar)
- ▶ bspw. “Durchnummerieren”:  $cs(S_k) = (s_{m-1} \dots s_0)$  mit  $u_{2,m}(s_{m-1} \dots s_0) = k$
- ▶ manchmal führen aber andere Kodierungen zu effizienterer kombinatorischer Logik, auch wenn mehr Zustandsbits benötigt werden
  - ▶ One-Hot-Kodierung
  - ▶ bestehende Ausgabekodierung  
(wenn jeder Zustand eine spezifische Ausgabe verursacht)
- ▶ Kodierung der Ein-/Ausgänge ist i.d.R. von der Anwendung vorgegeben
  - ▶ kann ansonsten für jede Ein/Ausgabe spezifisch gewählt werden

# Kodierte Tabellen für Moore-Automat der Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

$S$	$s_1$	$s_0$	$y_A$	$y_3$	$y_2$	$y_B$	$y_1$	$y_0$
$A$	0	0	grün	0	0	grün	0	0
$AB$	0	1	gelb	0	1	gelb	0	1
$B$	1	0	rot	1	0	rot	1	0
$BA$	1	1						

$S$	$s_1$	$s_0$	$a_A$	$a_B$	$s'_1$	$s'_0$	$S$	$s_1$	$s_0$	$y_3$	$y_2$	$y_1$	$y_0$
$A$	0	0	1	*	0	0	$A$	0	0	0	0	1	0
$A$	0	0	0	*	0	1	$AB$	0	1	0	1	1	0
$AB$	0	1	*	*	1	0	$B$	1	0	1	0	0	0
$B$	1	0	*	1	1	0	$BA$	1	1	1	0	0	1
$B$	1	0	*	0	1	1							
$BA$	1	1	*	*	0	0							

- ▶  $n = 2$  Eingangssignale  $a_i$ ;  $m = 2$  Zustandsbits  $s_i$ ;  $k = 4$  Ausgabesignale  $y_i$
- ⇒ sechs boole'sche Funktionen (für  $s'_i, y_i$ ) aus Wahrheitswertetabellen ableiten

# Minimierte kombinatorische Logik für Moore-Automat der Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

ampel/state.esp

1	.i	4
2	.o	2
3	001	00
4	000	01
5	01	10
6	10	10
7	10	11
8	11	00

espresso ampel/state.esp

1	.i	4
2	.o	2
3	.p	4
4	10	01
5	000	01
6	01	10
7	10	10
8	.e	

ampel/output.esp

1	.i	2
2	.o	4
3	00	0010
4	01	0110
5	10	1000
6	11	1001

espresso ampel/output.esp

1	.i	2
2	.o	4
3	.p	4
4	01	0100
5	11	0001
6	1	1000
7	0	0010
8	.e	

$$s'_1 = s_1 \oplus s_0$$

$$s'_0 = s_1 \overline{s_0} \overline{a_B} + \overline{s_1} \overline{s_0} \overline{a_A}$$

$$y_3 = s_1$$

$$y_2 = \overline{s_1} s_0$$

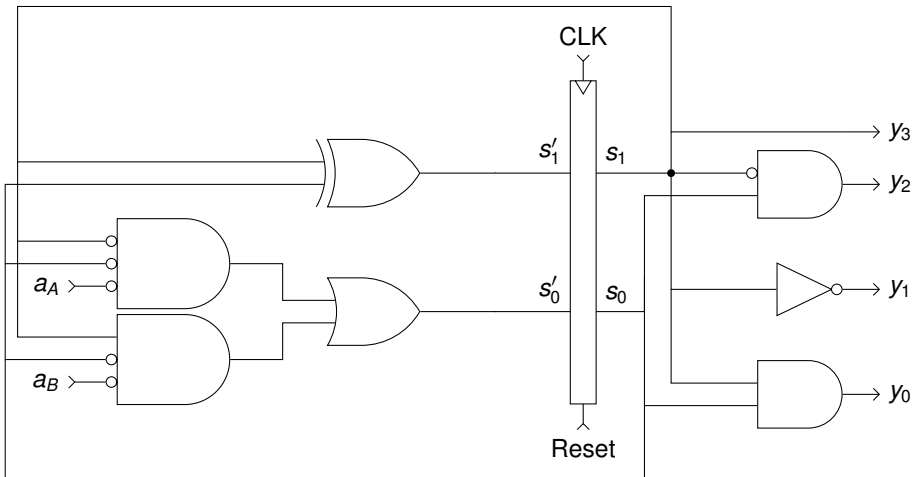
$$y_1 = \overline{s_1}$$

$$y_0 = s_1 s_0$$

# Schaltplan für Moore-Automaten der Ampelsteuerung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT





- ▶ definiere Ein- und Ausgänge
- ▶ wähle zwischen Moore- und Mealy-Automat
- ▶ zeichne Zustandsdiagramm
- ▶ kodiere Zustände (und ggf. Ein-/Ausgänge)
- ▶ stelle Zustandsübergangstabelle und Ausgabetabelle auf
- ▶ stelle boole'sche Gleichungen für Zustandsübergangs- und Ausgangslogik unter Ausnutzung von Don't Cares auf
- ▶ entwerfe Schaltplan: Gatter + Register



# Pause & Umfrage bis hier

# Agenda



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

## 1. FSM: Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele

## 2. Moore vs. Mealy Automaten

## 3. Zerlegen von Zustandsautomaten

## 4. Zusammenfassung

Anwendungs- software		Programme
Betriebs- systeme		Gerätetreiber
Architektur		Befehle Register
Mikro- architektur		Datenpfade Steuerung
Logik		Addierer Speicher
Digital- schaltungen		UND Gatter Inverter
Analog- schaltungen		Verstärker Filter
Bauteile		Transistoren Dioden
Physik		Elektronen



- ▶ für Ampelsteuerung war Moore-Automat effizienter
- ▶ das ist aber nicht immer so
- ⇒ muss von Fall zu Fall neu bewertet werden
- ▶ in der Regel
  - ▶ Moore besser, wenn Ausgaben statisch
  - ▶ Mealy besser, wenn Ausgaben kurzfristige Aktionen auslösen
  - ▶ Mealy reagiert schneller auf Änderungen der Eingabe
- ▶ Verdeutlichung durch weitere Beispiele



# FSM Beispiel für Zahlenschloss



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

## ► Eingänge:

- $a_k = 1 \Leftrightarrow$  Taste  $k$  gedrückt für  $0 \leq k \leq 9$
- $a_C = 1 \Leftrightarrow$  Taste "Cancel" gedrückt
- $a_E = 1 \Leftrightarrow$  Taste "Enter" gedrückt

## ► Ausgänge

- $y_S = 1 \Rightarrow$  Schloss entriegeln
- $y_F = 1 \Rightarrow$  Fehlermeldung anzeigen

## ► Vereinfachungen

- Zustandsübergang nur dann, wenn überhaupt eine Taste gedrückt
- immer nur eine Taste gleichzeitig aktivierbar

## ► Passwort: 2019

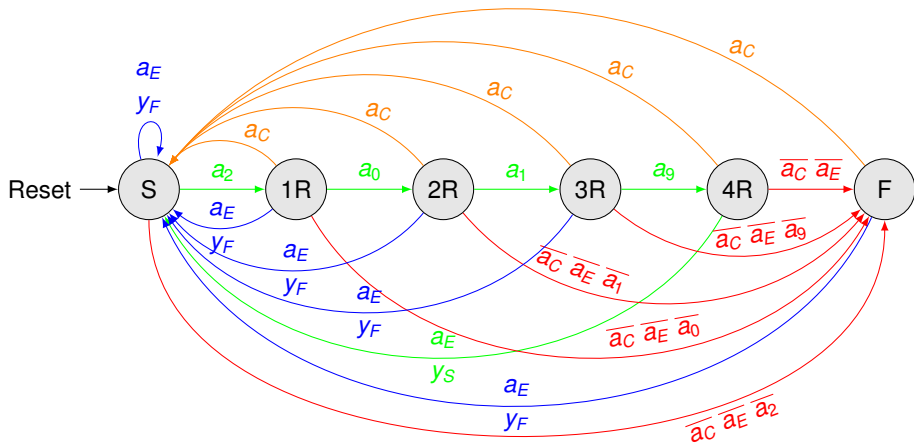
## ► *Achtung:* Fehlermeldung nicht direkt bei erster falscher Ziffer zeigen



# Mealy-Automat für Zahlenschloss



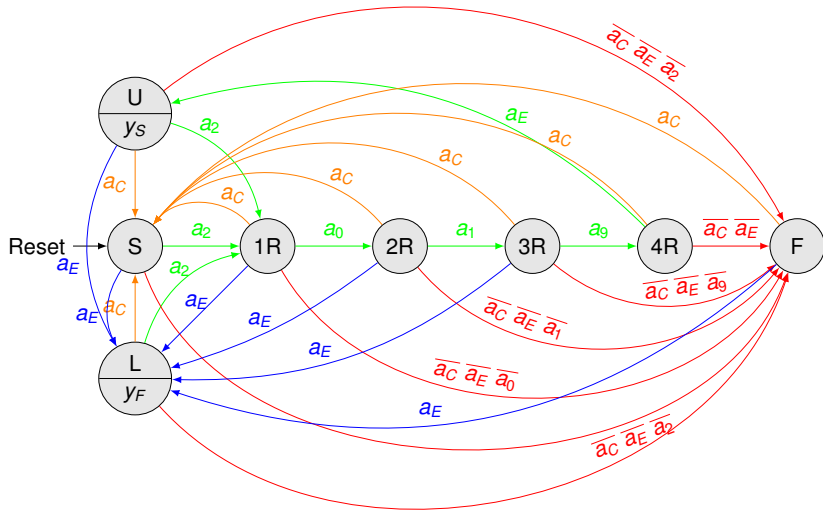
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Moore-Automat für Zahlenschloss



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Mealy vs. Moore für Zahlenschloss



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

- ▶ Moore-Automat braucht zwei zusätzliche Zustände (U,L), um die beiden unterschiedlichen Übergänge zurück in den Ausgangszustand (nach richtiger oder falscher Eingabe) voneinander zu unterscheiden
  - ▶ Ausgaben beschreiben eher
    - ▶ Aktionen (Schloss öffnen, Fehler anzeigen) als
    - ▶ Zustände (Schloss ist geöffnet, Fehler wird angezeigt)
- ⇒ Mealy-Automat hier besser geeignet

## Weiteres Beispiel:

### Mustererkennung **LQ10-4** **RQ10-4**



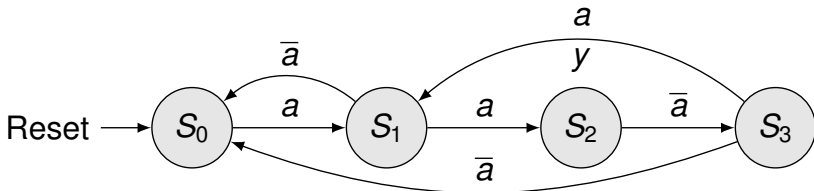
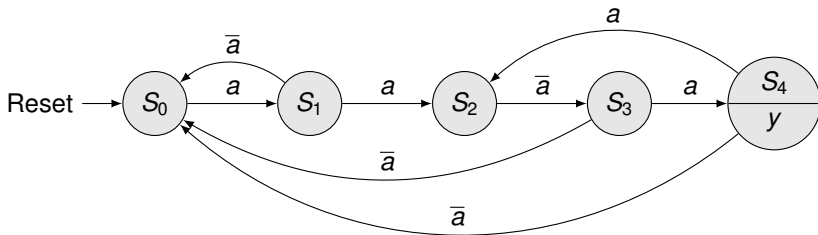
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

- ▶ typisch in Bild- und Textanalyse (bspw. Suche nach regulären Ausdrücken)
- ▶ bspw.: Erkenne Bitfolge “1101” in Bitsequenz
- ▶ Eingänge: das nächste Bit  $a \in \mathbb{B}$
- ▶ Ausgabe:  $y = 1 \Rightarrow$  gesuchte Bitfolge erkannt

# Moore- und Mealy-Automat für 1101 Mustererkennung



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Moore-Automat für 1101 Mustererkennung: Zustandübergangs- und Ausgabetabellen

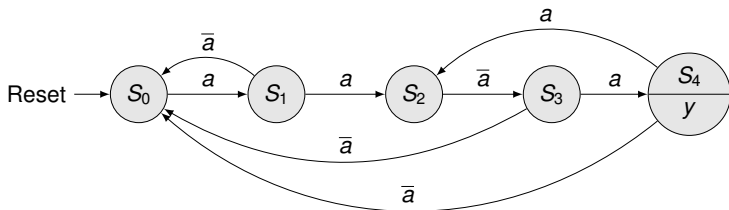


TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

$S$	$a$	$S'$
$S_0$	0	$S_0$
$S_0$	1	$S_1$
$S_1$	0	$S_0$
$S_1$	1	$S_2$
$S_2$	0	$S_3$
$S_2$	1	$S_2$
$S_3$	0	$S_0$
$S_3$	1	$S_4$
$S_4$	0	$S_0$
$S_4$	1	$S_2$

$S$	$s_2$	$s_1$	$s_0$
$S_0$	0	0	0
$S_1$	0	0	1
$S_2$	0	1	0
$S_3$	0	1	1
$S_4$	1	0	0

$S$	$y$
$S_0$	0
$S_1$	0
$S_2$	0
$S_3$	0
$S_4$	1



# Moore-Automat für 1101 Mustererkennung: Logikgenerierung mit vielen Don't Cares



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

pattern/moore/state.esp

espresso pattern/moore/state.esp

pattern/moore/output.esp

espresso pattern/moore/output.esp

```

1  .i 4
2  .o 3
3  0000 000
4  0001 001
5  0010 000
6  0011 010
7  0100 011
8  0101 010
9  0110 000
10 0111 100
11 1000 000
12 1001 010
13 1010 ---
14 1011 ---
15 1100 ---
16 1101 ---
17 1110 ---
18 1111 ---
    
```

```

1  .i 4
2  .o 3
3  .p 6
4  0001 001
5  -100 001
6  -111 100
7  -011 010
8  1--1 010
9  -10- 010
10 .e
    
```

```

1  .i 3
2  .o 1
3  000 0
4  001 0
5  010 0
6  011 0
7  100 1
8  101 -
9  110 -
10 111 -
    
```

```

1  .i 3
2  .o 1
3  .p 1
4  1-- 1
5  .e
    
```

$$y = s_2$$

$$s'_2 = s_1 s_0 a$$

$$s'_1 = \overline{s_1} s_0 a$$

$$+ s_2 a + s_1 \overline{s_0}$$

$$s'_0 = \overline{s_2} \overline{s_1} \overline{s_0} a$$

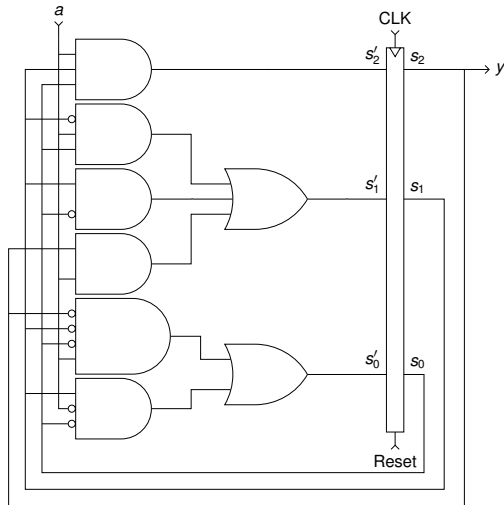
$$+ s_1 \overline{s_0} \overline{a}$$



# Moore-Automat für 1101 Mustererkennung: Schaltwerk



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Mealy-Automat für 1101 Mustererkennung: Zustandübergangs- und Ausgabetabellen

RQ10-5

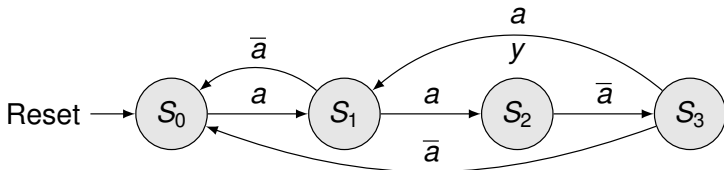


TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

$S$	$a$	$S'$
$S_0$	0	$S_0$
$S_0$	1	$S_1$
$S_1$	0	$S_0$
$S_1$	1	$S_2$
$S_2$	0	$S_3$
$S_2$	1	$S_2$
$S_3$	0	$S_0$
$S_3$	1	$S_1$

$S$	$s_1$	$s_0$
$S_0$	0	0
$S_1$	0	1
$S_2$	1	0
$S_3$	1	1

$S$	$a$	$y$
$S_0$	0	0
$S_0$	1	0
$S_1$	0	0
$S_1$	1	0
$S_2$	0	0
$S_2$	1	0
$S_3$	0	0
$S_3$	1	1



# Mealy-Automat für 1101 Mustererkennung: Logikgenerierung ohne Don't Cares



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

pattern/mealy/state.esp

espresso pattern/mealy/state.esp

pattern/mealy/output.esp

espresso pattern/mealy/output.esp

```
1  .i 3
2  .o 2
3  000 00
4  001 01
5  010 00
6  011 10
7  100 11
8  101 10
9  110 00
10 111 01
```

```
1  .i 3
2  .o 2
3  .p 5
4  011 10
5  100 01
6  001 01
7  111 01
8  10- 10
9  .e
```

```
1  .i 3
2  .o 1
3  000 0
4  001 0
5  010 0
6  011 0
7  100 0
8  101 0
9  110 0
10 111 1
```

```
1  .i 3
2  .o 1
3  .p 1
4  111 1
5  .e
```

$$y = s_1 s_0 a$$

$$s'_1 = \overline{s_1} s_0 a$$

$$+ s_1 \overline{s_0}$$

$$s'_0 = s_1 \overline{s_0} \overline{a}$$

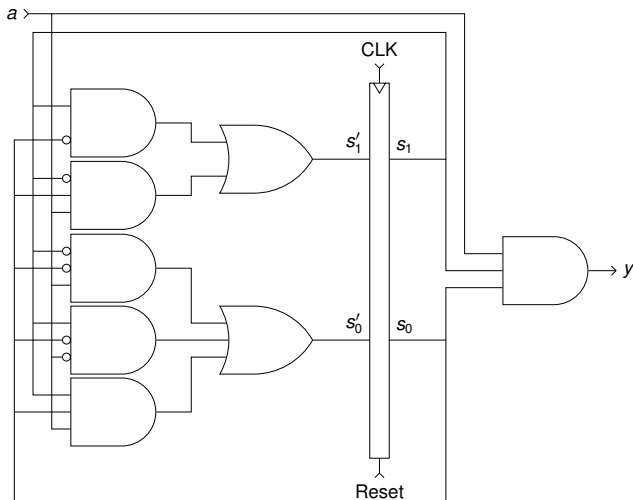
$$+ \overline{s_1} \overline{s_0} a$$

$$+ s_1 s_0 a$$

# Mealy-Automat für 1101 Mustererkennung: Schaltwerk



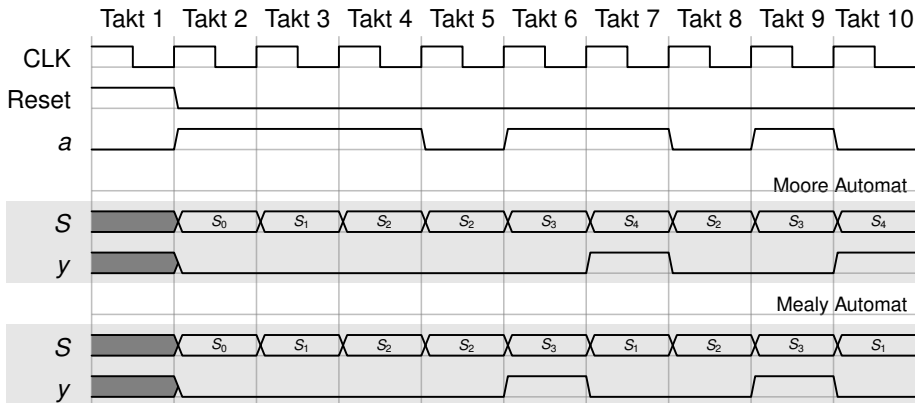
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Moore- und Mealy-Automaten: Zeitverhalten



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



► Mealy-Automat erkennt Muster einen Takt früher

# Agenda












TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

## 1. FSM: Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele

## 2. Moore vs. Mealy Automaten

## 3. Zerlegen von Zustandsautomaten

## 4. Zusammenfassung

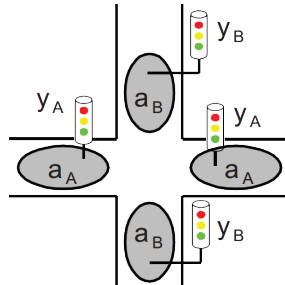
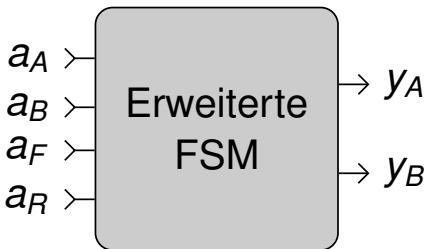
Anwendungs- software		Programme
Betriebs- systeme		Gerätetreiber
Architektur		Befehle Register
Mikro- architektur		Datenpfade Steuerung
Logik		Addierer Speicher
Digital- schaltungen		UND Gatter Inverter
Analog- schaltungen		Verstärker Filter
Bauteile		Transistoren Dioden
Physik		Elektronen

# Zerlegen von Zustandsautomaten (FSM Dekomposition)



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

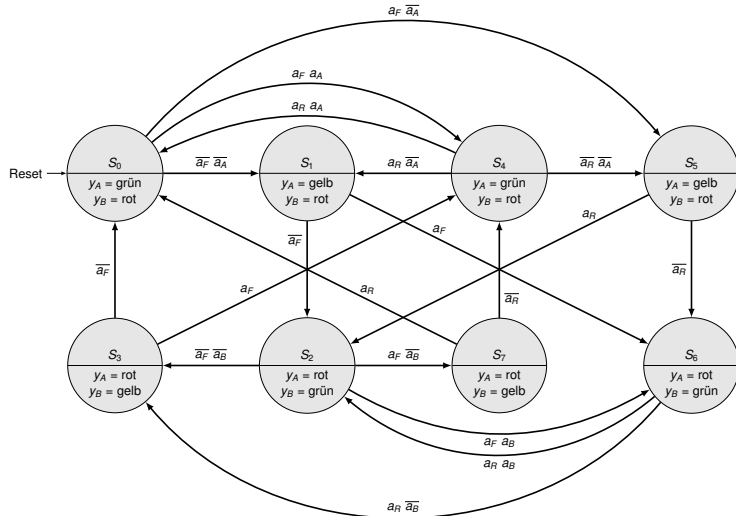
- ▶ Aufteilen komplexer FSMs in einfachere interagierende FSMs
- ▶ Beispiel: Ampelsteuerung mit Modus für Festumzüge (Ampel B bleibt permanent grün)
  - ▶ FSM bekommt zwei weitere Eingänge:  $a_F$ ,  $a_R$
  - ▶  $a_F = 1 \Rightarrow$  aktiviert Festumzugsmodus
  - ▶  $a_R = 1 \Rightarrow$  deaktiviert Festumzugsmodus



# Unzerlegte FSM



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

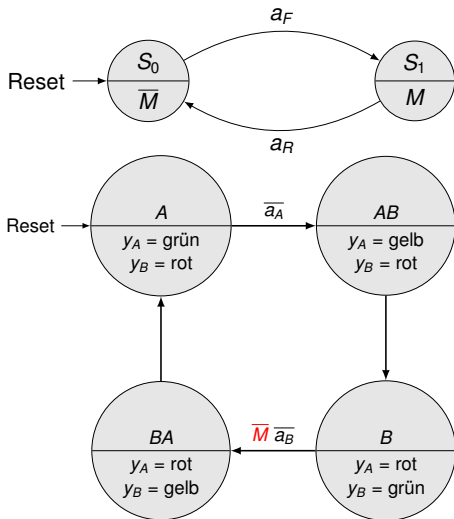
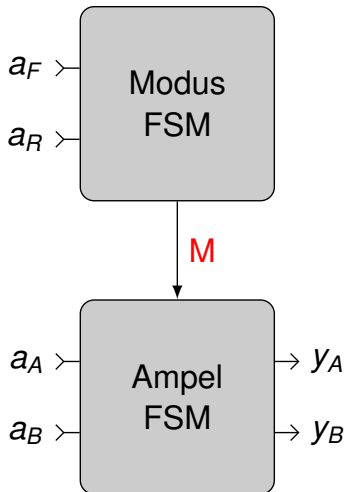




# Zerlegung in kommunizierende FSMs



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



# Agenda












TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

## 1. FSM: Konzept, Notationen und Anwendungsbeispiele

## 2. Moore vs. Mealy Automaten

## 3. Zerlegen von Zustandsautomaten

## 4. Zusammenfassung

Anwendungs- software		Programme
Betriebs- systeme		Gerätetreiber
Architektur		Befehle Register
Mikro- architektur		Datenpfade Steuerung
Logik		Addierer Speicher
Digital- schaltungen		UND Gatter Inverter
Analog- schaltungen		Verstärker Filter
Bauteile		Transistoren Dioden
Physik		Elektronen



- ▶ Endliche Zustandsautomaten (FSMs)
  - ▶ Konzept, Notationen und Anwendungen
  - ▶ Moore vs. Mealy
  - ▶ Zerlegen von Zustandsautomaten
  
- ▶ Nächste Vorlesung behandelt
  - ▶ Hardwarebeschreibung mit SystemVerilog