



# Macchine a Stati finiti (esercizi)

Prof. Alberto Borghese  
Dipartimento di Informatica  
[alberto.borghese@unimi.it](mailto:alberto.borghese@unimi.it)

Università degli Studi di Milano



## Sommario

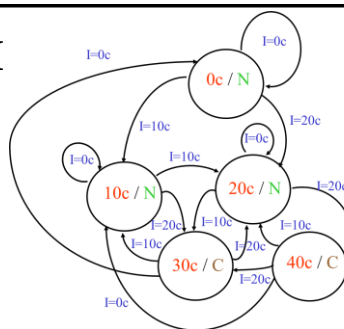
- **FSM**
- Controllore di un semaforo
- Riconoscitore di stringhe
- Latch come FSM



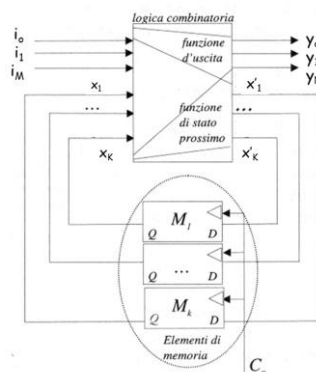
## FSM



Macchina sequenziale



Macchina retro-azionata



## Macchina a Stati Finiti (di Moore)



La Macchina di (Edward) Moore è definita, in teoria degli automi, dalla sestupla:

$$\langle X, I, Y, f(\cdot), g(\cdot), X_{ini} \rangle$$

**X**: insieme degli stati (in numero finito).

**I**: insieme di ingresso: tutti i simboli che si possono presentare in ingresso.

**Y**: insieme di uscita: tutti i simboli che si possono generare in uscita.

**f(.)**: funzione stato prossimo:  $X^* = f(X, I)$ . Definisce l'evoluzione della macchina nel tempo. L'evoluzione è deterministica.

**g(.)**: funzione di uscita:  $Y = g(X)$  nelle macchine di Moore.

**Stato iniziale**:  $X_{ini}$ . Per il buon funzionamento della macchina è previsto uno stato iniziale, al quale la macchina può essere portata mediante un comando di reset.



# Descrizione di una macchina di Moore



**STG: State Transition Graph** (Diagramma degli stati o Grafo delle transizioni). Ad ogni nodo è associato uno stato. Un arco orientato da uno stato  $x_i$  ad uno stato  $x_j$ , contrassegnato da un simbolo (di ingresso)  $\alpha$ , rappresenta una transizione (passaggio di stato) che si verifica quando la macchina, essendo nello stato  $x_i$ , riceve come ingresso il simbolo  $\alpha$ .

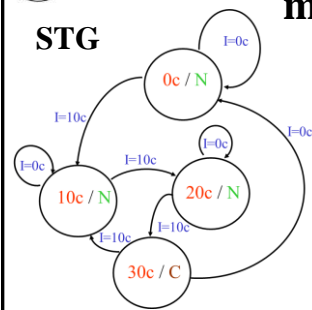
**STT: State Transition Table** (Tabella degli Stati). Per ogni coppia, (Stato presente – Ingresso), si definisce l’Uscita e lo Stato Prossimo. La forma è tabellare e ricorda le tabelle della verità da cui è derivata.



# I passi per la progettazione di una macchina di Huffman



**STG**



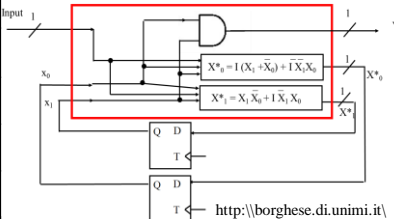
I X	I		Y
	0c	10c	
0c	0c	10c	Nulla
10c	10c	20c	Nulla
20c	20c	30c	Nulla
30c	0c	10c	Caffè

**STT**

**STT codificata**

I X - $X_1X_0$	I		Y
	0c (00)	10c (01)	
0c (00)	0c (00)	10c (01)	Nulla (0)
10c (01)	10c (01)	20c (10)	Nulla (0)
20c (10)	20c (10)	30c (11)	Nulla (0)
30c (11)	0c (00)	10c (01)	Caffè (1)

**Macchina di Huffman**





## Sommario



- FSM
- **Controllore di un semaforo**
- Riconoscitore di stringhe
- Latch come FSM



## Controllore di un semaforo Intelligente



Si vuole realizzare una macchina intelligente che controlli il traffico lungo due direttrici: Nord-Sud ed Est-Ovest, attraverso un semaforo.

Si supponga che il semaforo possa essere solamente: verde per la direttrice nord-sud (rosso per la direttrice est-ovest) o rosso per la direttrice nord-sud (verde per la direttrice est-ovest).

Alla macchina che controlla il semaforo è associato un sistema di video-sorveglianza che fornisce in ogni intervallo di tempo le seguenti informazioni: 1) non ci sono auto nelle due direzioni, 2) ci sono solo auto in una delle due direzioni, 3) ci sono auto in entrambe le direzioni.

Il sistema di controllo, non cambia la luce del semaforo se non passano auto o passano auto solo lungo la direzione in cui il semaforo è verde.

Il sistema di controllo accende il semaforo lungo una direttrice EO (NS) quando passano auto solo in quella direzione EO (NS).

Quando passano auto in entrambe le direzioni, la macchina che controlla il semaforo commuta.



## Stato, Input, Output del semaforo



**Input:**  $\{\text{Nulla}, \text{Auto}_{\text{NS}}, \text{Auto}_{\text{EO}}, \text{Auto}_{\text{Both}}\}$

**Output:**  $\{\text{Verde}_{\text{NS}}, \text{Verde}_{\text{EO}}\}$

**Stato:** ?

**Stato iniziale:**

**f(X,I)** = ?

**g(X)** = ?



## STG del semaforo



**Input:**  $\{\text{Nulla}, \text{Auto}_{\text{NS}}, \text{Auto}_{\text{EO}}, \text{Auto}_{\text{Both}}\}$

**Output:**  $\{\text{Verde}_{\text{NS}}, \text{Verde}_{\text{EO}}\}$

**Stato:** ?

**Stato iniziale:** ?

**f(X,I)** = ?

**g(X)** = ?





## STG del semaforo



**Input:** {Nulla, Auto<sub>NS</sub>, Auto<sub>EO</sub>, Auto<sub>Both</sub>}

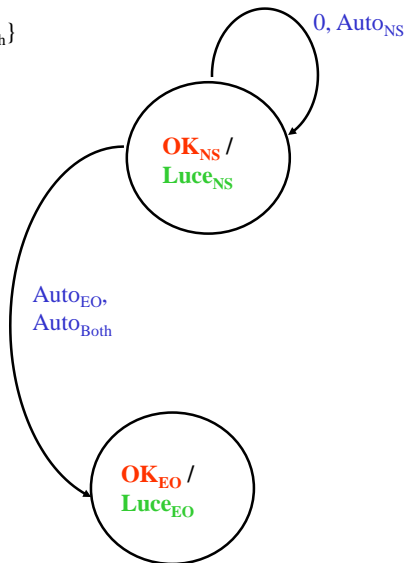
**Output:** {Verde<sub>NS</sub>, Verde<sub>EO</sub>}

**Stato:** {OK<sub>NS</sub>, OK<sub>EO</sub>}

**Stato iniziale:** OK<sub>NS</sub>

**f(X,I) = ?**

**g(X) = ?**



## STG del semaforo



**Ingresso:** {Nulla, Auto<sub>NS</sub>, Auto<sub>EO</sub>, Auto<sub>Both</sub>}

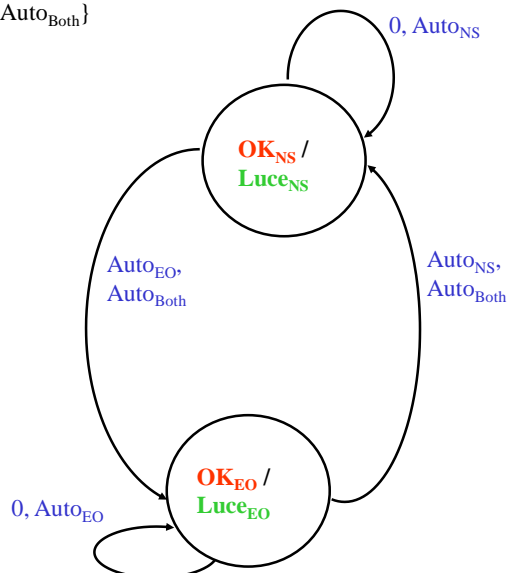
**Uscita:** {Verde<sub>EO</sub>, Verde<sub>NS</sub>}

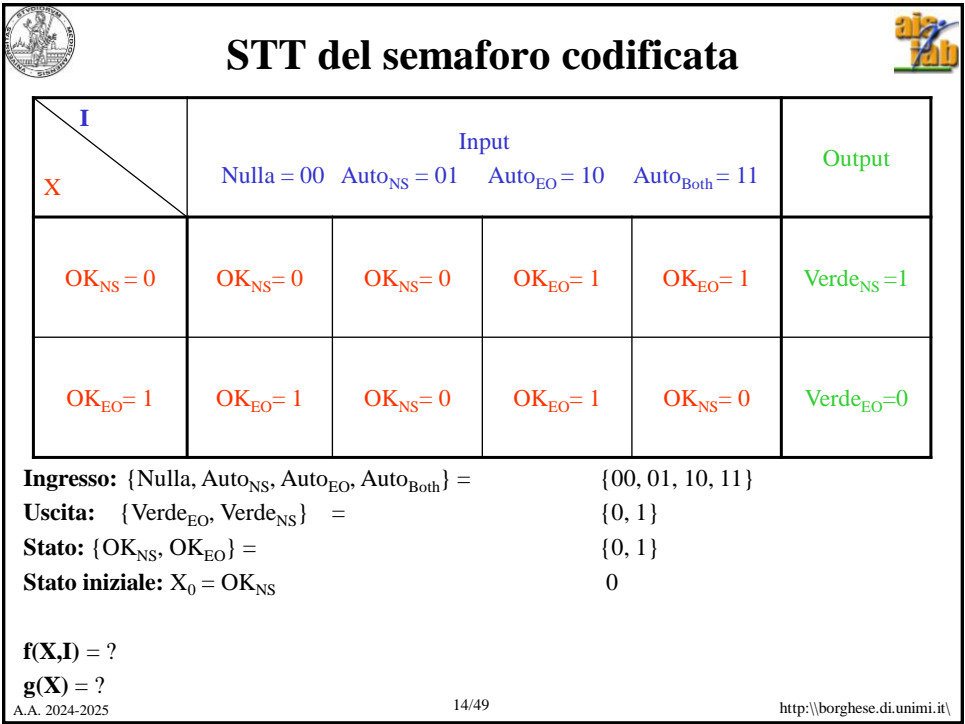
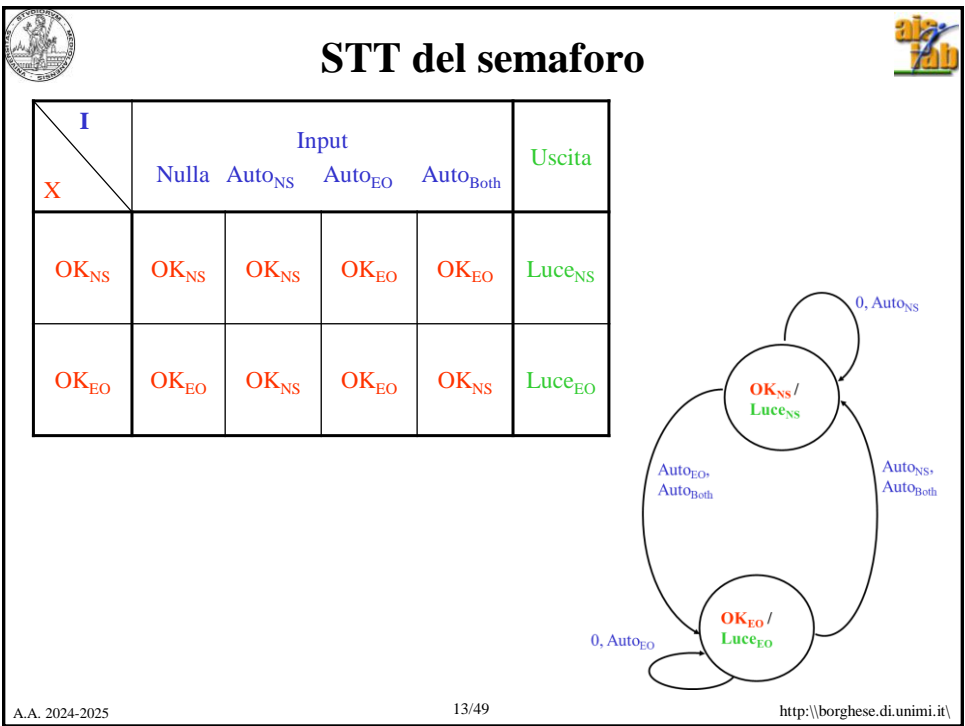
**Stato:** {OK<sub>NS</sub>, OK<sub>EO</sub>}

**Stato iniziale:** X<sub>0</sub> = OK<sub>NS</sub>

**f(X,I) = ?**

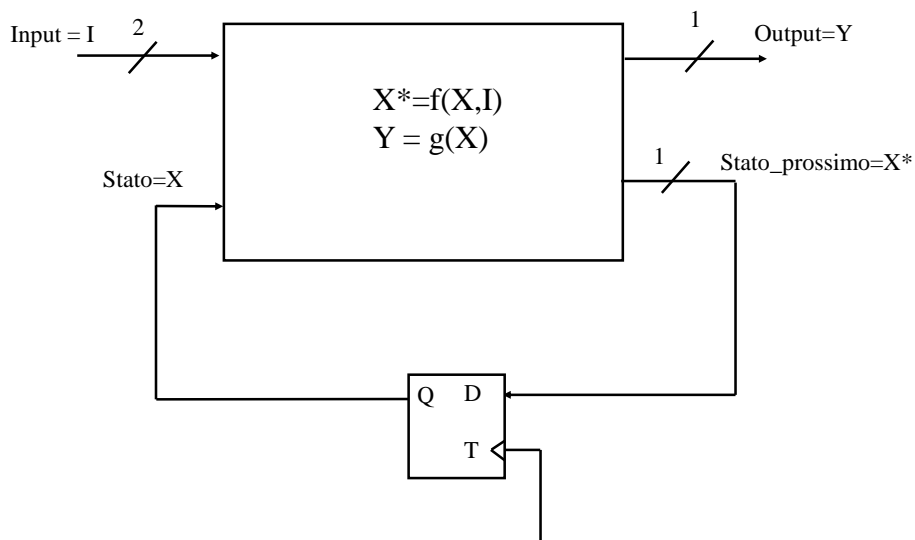
**g(X) = ?**



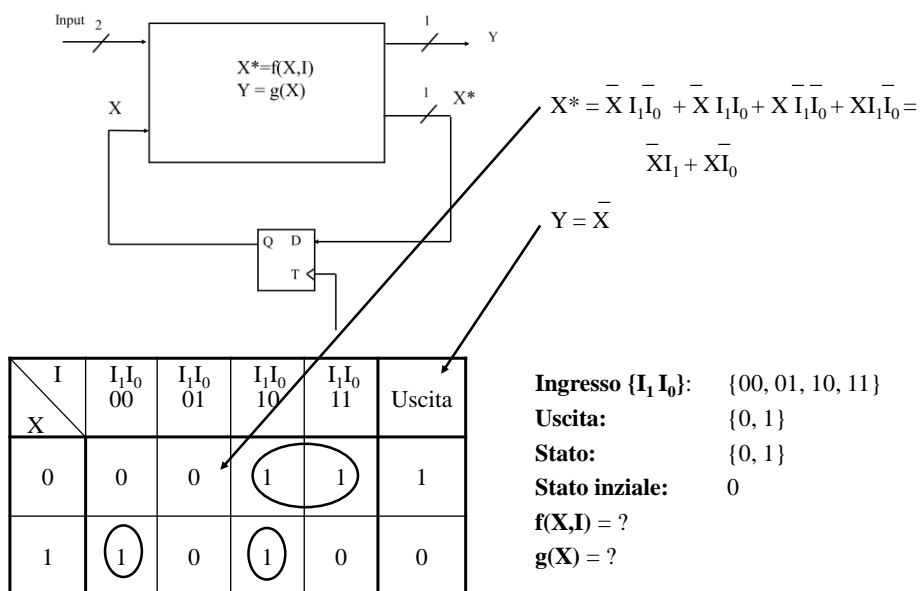




## Dimensionamento della MSF del semaforo



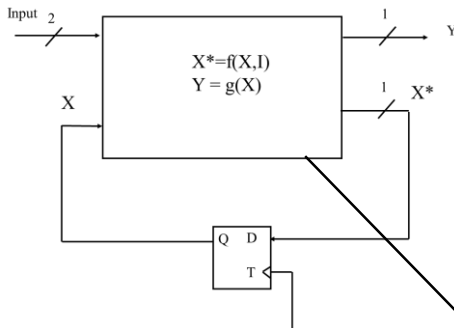
## Sintesi della MSF del semaforo





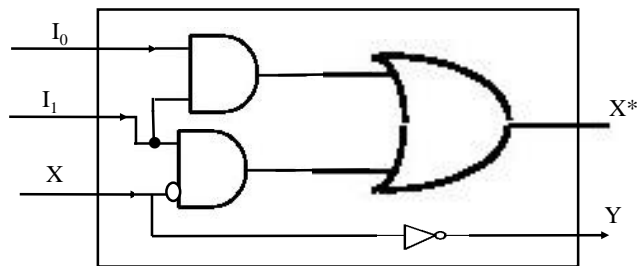


## Sintesi del circuito della MSF del semaforo

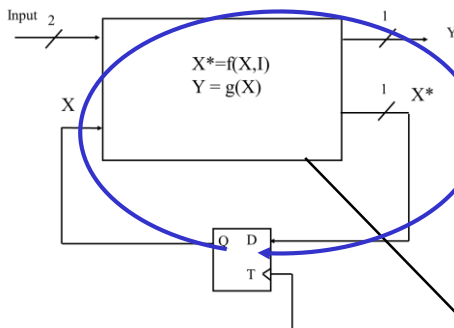


$$X^* = \bar{X} I_1 \bar{I}_0 + \bar{X} I_1 I_0 + X \bar{I}_1 \bar{I}_0 + X I_1 \bar{I}_0 = \bar{X} I_1 + X \bar{I}_0$$

$$Y = \bar{X}$$



## Valutazione del circuito

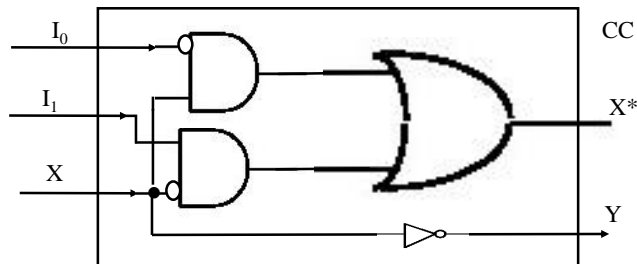


$$X^* = \bar{X} I_1 \bar{I}_0 + \bar{X} I_1 I_0 + X \bar{I}_1 \bar{I}_0 + X I_1 \bar{I}_0 = \bar{X} I_1 + X \bar{I}_0$$

$$Y = \bar{X}$$

$$CO = 3 + 8 = 11$$

$$CC = 3 + 2 + 3 = 8$$





## I passi della progettazione di una MSF



Il committente fornisce le specifiche di funzionamento.

Definizione delle variabili di Input, Stato e Output. Definizione degli insiemi di simboli che possono essere assunti dalle variabili di Input e di Output.

Costruzione dello STG => Definizione dell'insieme di simboli che possono essere assunti dallo stato.

Costruzione della STT => Definizione implicita delle funzioni stato prossimo ed uscita.

Codifica della STT => Definizione del numero di bit per Input, Stato e Output.

STT Codificata => Circuiti combinatori che sintetizzano le funzioni  $f(X,I)$  e  $g(X)$ .

Realizzazione della macchina di Huffman => Aggiunta degli elementi di sincronizzazione (stato prossimo -> stato presente).



## Sommario



- FSM
- Controllore di un semaforo
- **Riconoscitore di stringhe**
- Latch come FSM



## Riconoscitore di stringhe



La macchina analizza una stringa che viene composta inserendo un carattere alla volta alla destra della stringa precedentemente formata.

Quando la parte terminale della stringa contiene i caratteri "AAB", la macchina invia un segnale di stringa riconosciuta.

La macchina accetta in ingresso un carattere alfabetico alla volta (A-Z + nulla).

La macchina è sincronizzata, ed in ogni periodo di tempo accetta al massimo un carattere in ingresso. Se non riceve nulla, la stringa costruita fino a quel momento rimane la stessa (carattere «null»).

Sintetizzare la macchina di Huffman.



## Stato, Input, Output



**Input:** {Null, A, B, C, D, E, ..... Z} è poco efficiente



non partecipano alla stringa "AAB"

**Input:** {Null, A, B, Altro}

**Output:** {Niente, Stringa\_AAB}

**Stato:** {Nulla, ....}

**Stato iniziale:** Nulla = ""

$X^* = f(X, I) = ?$

$Y = g(X) = ?$



## STG del riconoscitore di stringhe



**Input:** {Null, A, B, Altro}

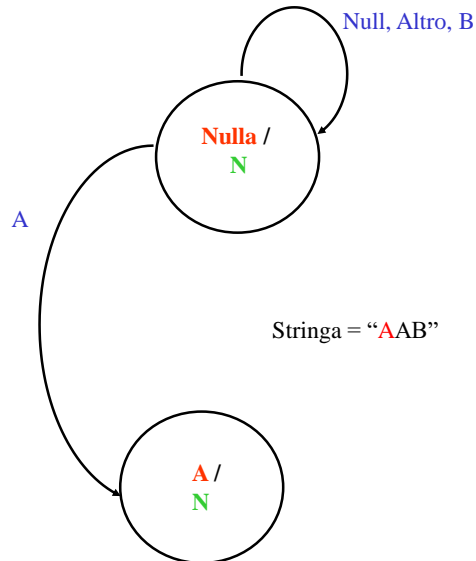
**Output:** {N, S}

**Stato:** {Nulla, A, ....

**Stato iniziale:** Nulla

**$X^*=f(X,I) = ?$**

**$Y=g(X) = ?$**



## STG del riconoscitore di stringhe



**Input:** {Null, A, B, Altro}

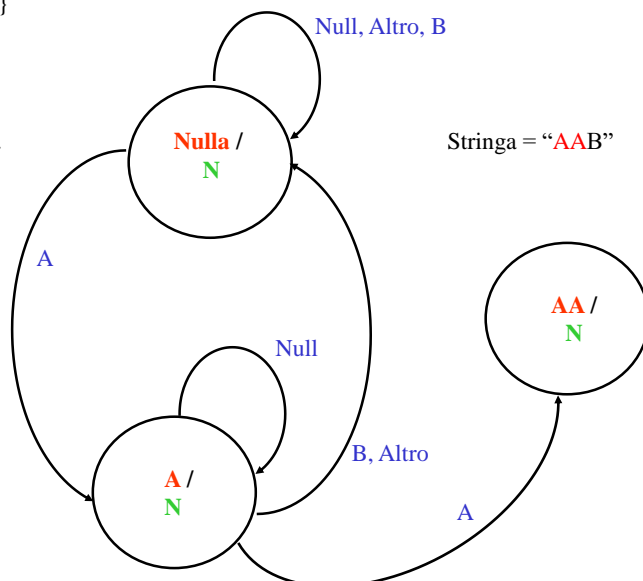
**Output:** {N, S}

**Stato:** {Nulla, A, AA, ....

**Stato iniziale:** Nulla

**$X^*=f(X,I) = ?$**

**$Y=g(X) = ?$**





## STG del riconoscitore di stringhe



**Input:** {Null, A, B, Altro}

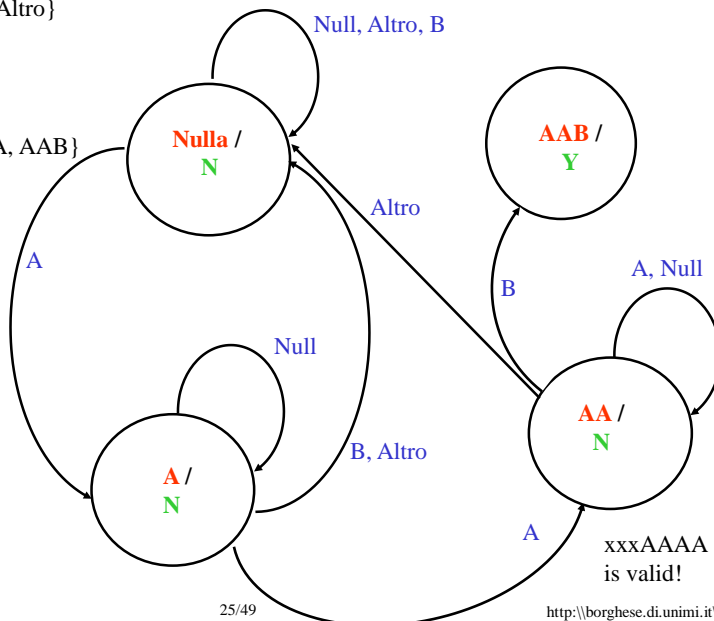
**Output:** {N, S}

**Stato:** {Nulla, A, AA, AAB}

**Stato iniziale:** Nulla

$X^* = f(X, I) = ?$

$Y = g(X) = ?$



## STG del riconoscitore di stringhe



**Input:** {Null, A, B, Altro}

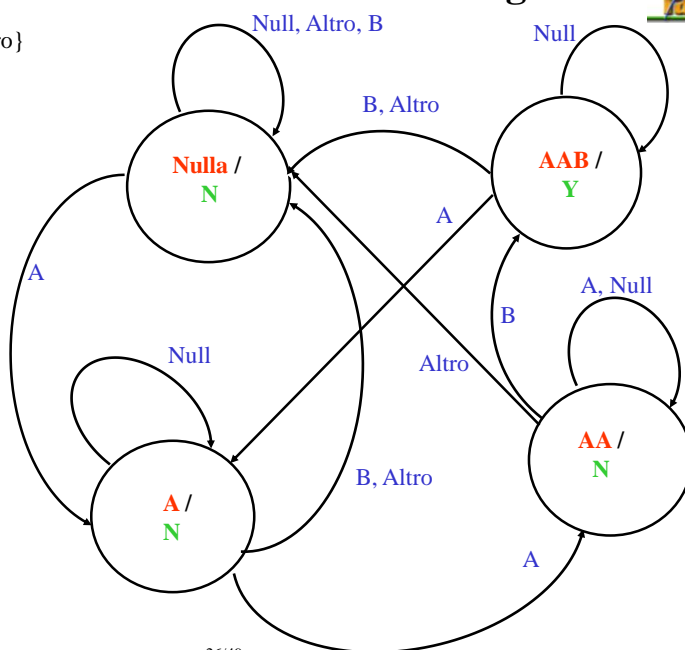
**Output:** {N, S}

**Stato:** {Nulla, A, AA, AAB}

**Stato iniziale:** Nulla

$X^* = f(X, I) = ?$

$Y = g(X) = ?$





# Stato, Input, Output



**Ingresso:** {Null, A, B, Altro}

**Uscita:** {Niente, Stringa\_AAB}

**Stato:** {Nulla, A, AA, AAB}

**Stato iniziale:** Nulla

**X\*=f(X,I) = ?**

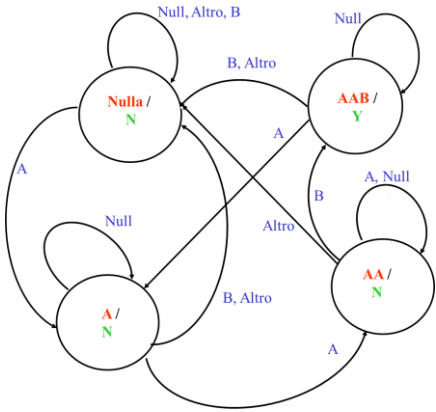
**Y=g(X) = ?**



# STT Semantica



I \ X	I				Y
	Null (0)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
Nulla	Nulla	"A"	Nulla	Nulla	No
"A"	"A"	"AA"	Nulla	Nulla	No
"AA"	"AA"	"AA"	"AAB"	Nulla	No
"AAB"	"AAB"	"A"	Nulla	Nulla	Si



X = {Nulla, "A", "AB", "AAB"}  
I = {Null, "A", "B", Altro}  
Y = {Nulla, Stringa\_AAB}  
X<sub>ini</sub> = Nulla

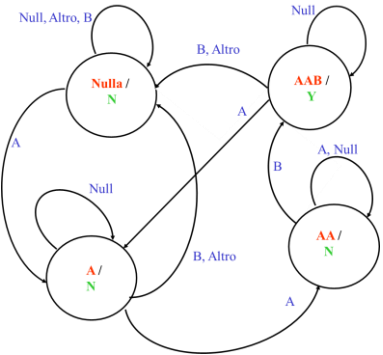
**f(X,I) = ?**  
**g(X) = ?**



# STT Codificata



I X	I				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
Nulla (00)	Nulla (00)	"A" (01)	Nulla (00)	Nulla (00)	No (0)
"A" (01)	"A" (01)	"AA" (10)	Nulla (00)	Nulla (00)	No (0)
"AA" (10)	"AA" (10)	"AA" (10)	"AAB" (11)	Nulla (00)	No (0)
"AAB" (11)	"AAB" (11)	"A" (01)	Nulla (00)	Nulla (00)	Sì (1)



$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AA"}, \text{"AAB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

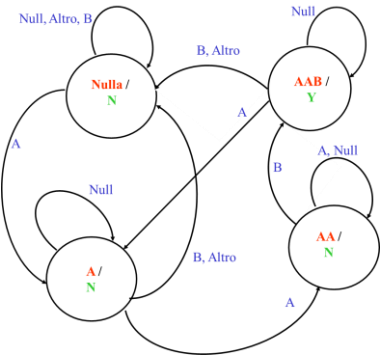
$f(X, I) = ?$   
 $g(X) = ?$



# STT Codificata - sintesi





I X= {X <sub>1</sub> X <sub>0</sub> }	I = {I <sub>1</sub> I <sub>0</sub> }				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
(00)	(00)	(01)	(00)	(00)	(0)
(01)	(01)	(10)	(00)	(00)	(0)
(10)	(10)	(10)	(11)	(00)	(0)
(11)	(11)	(01)	(00)	(00)	(1)



$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AB"}, \text{"ABB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

$f(X, I) = ?$   
 $g(X) = ?$






# STT Codificata - sintesi

I X= {X <sub>1</sub> X <sub>0</sub> }	I = {I <sub>1</sub> I <sub>0</sub> }				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
(00)	(00)	(01)	(00)	(00)	(0)
(01)	(01)	(10)	(00)	(00)	(0)
(10)	(10)	(10)	(11)	(00)	(0)
(11)	(11)	(01)	(00)	(00)	(1)

$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AB"}, \text{"AAB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

$X^* = f(X, I) = ?$   
 $Y = g(X) = X_1 X_0$


# STT Codificata - sintesi

I X= {X <sub>1</sub> X <sub>0</sub> }	I = {I <sub>1</sub> I <sub>0</sub> }				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
(00)	(00)	(01)	(00)	(00)	(0)
(01)	(01)	(10)	(00)	(00)	(0)
(10)	(10)	(10)	(11)	(00)	(0)
(11)	(11)	(01)	(00)	(00)	(1)


$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AB"}, \text{"AAB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

$f(X, I) = \begin{cases} X^*_0 = f_1(X, I) \\ X^*_1 = f_2(X, I) \end{cases}$   
 $g(X) = ?$





## STT Codificata – sintesi $X^*_0$

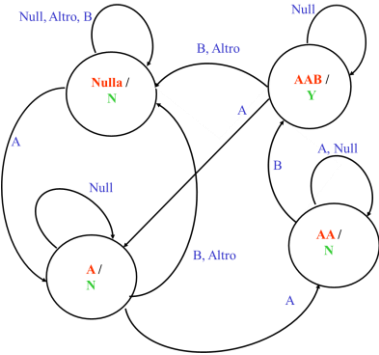


I X= { $X_1 X_0$ }	I = { $I_1 I_0$ }				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
(00)	(00)	(01)	(00)	(00)	(0)
(01)	(01)	(10)	(00)	(00)	(0)
(10)	(10)	(10)	(11)	(00)	(0)
(11)	(11)	(01)	(00)	(00)	(1)


$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AB"}, \text{"ABB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

$$X^*_0 = \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 = \bar{X}_1 \bar{I}_1 (X_0 \oplus I_0) + X_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + X_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0$$


$f(X, I) = \begin{cases} X^*_0 = f_1(X, I) \\ X^*_1 = f_2(X, I) \end{cases}$   
 $g(X) = ?$



A.A. 2024-2025
33/49
<http://borghese.di.unimi.it/>



## STT Codificata – sintesi $X^*_1$

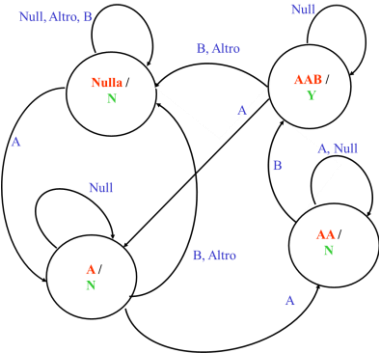


I X= { $X_1 X_0$ }	I = { $I_1 I_0$ }				Y
	Null (00)	"A" (01)	"B" (10)	"Altro" (11)	
(00)	(00)	(01)	(00)	(00)	(0)
(01)	(01)	(10)	(00)	(00)	(0)
(10)	(10)	(10)	(11)	(00)	(0)
(11)	(11)	(01)	(00)	(00)	(1)

$X = \{\text{Nulla}, \text{"A"}, \text{"AB"}, \text{"ABB"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $I = \{\text{Null}, \text{"A"}, \text{"B"}, \text{"Altro"}\} = \{00, 01, 10, 11\}$   
 $Y = \{\text{No}, \text{Sì}\} = \{0, 1\}$   
 $X_{\text{ini}} = \text{Altro}$

$$X^*_1 = \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + \bar{X}_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0 = \bar{X}_1 \bar{I}_1 \bar{I}_0 + X_1 \bar{X}_0 \bar{I}_1 \bar{I}_0$$

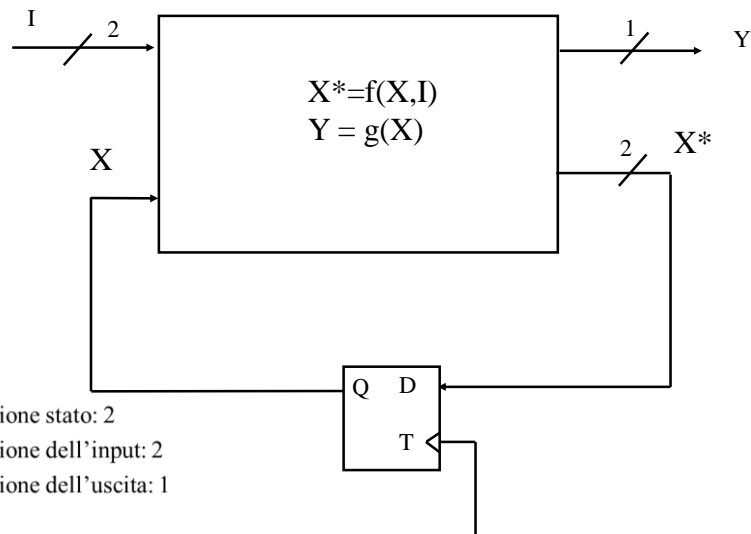
$f(X, I) = \begin{cases} X^*_0 = f_1(X, I) \\ X^*_1 = f_2(X, I) \end{cases}$   
 $g(X) = ?$



A.A. 2024-2025
34/49
<http://borghese.di.unimi.it/>



## Dimensionamento della MSF



Dimensione stato: 2

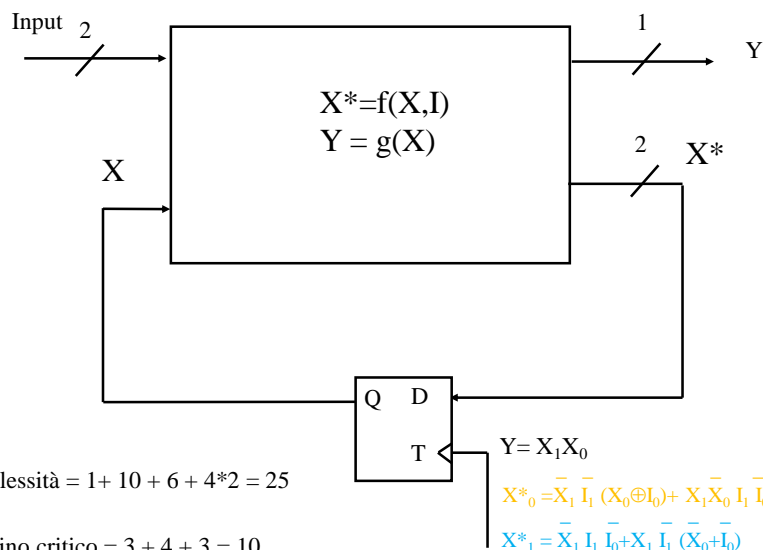
Dimensione dell'input: 2

Dimensione dell'uscita: 1

Dimensione della memoria: 2



## Caratteristiche della FSM



Complessità =  $1 + 10 + 6 + 4 \cdot 2 = 25$

Cammino critico =  $3 + 4 + 3 = 10$

$(\max\{3,4\})$

$$Y = X_1 X_0$$

$$X^*_0 = \bar{X}_1 \bar{I}_1 (X_0 \oplus I_0) + X_1 \bar{X}_0 I_1 \bar{I}_0 + X_1 X_0 I_1$$

$$X^*_1 = \bar{X}_1 I_1 \bar{I}_0 + X_1 \bar{I}_1 (\bar{X}_0 + I_0)$$



## Esercizio: sommatore sequenziale



Si vuole realizzare un sommatore controllato da una macchina a stati finiti. Il sommatore somma due numeri su  $N$  bit, sommando ad ogni istante una coppia dei bit del numero, da destra a sinistra.

L'uscita, ad ogni istante, rappresenta la somma dei bit presenti all'istante precedente più il riporto all'istante precedente.

Il sistema memorizza ad ogni istante la somma dei bit presenti ed il riporto che va all'istante successivo.



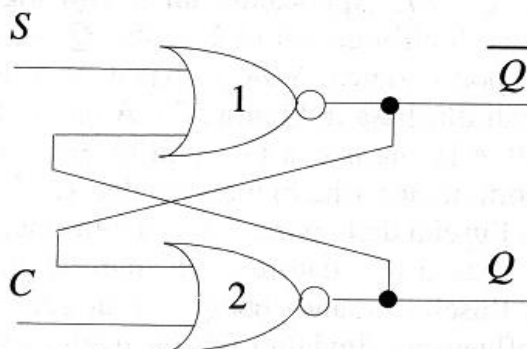
## Sommario



- FSM
- Controllore di un semaforo
- Riconoscitore di stringhe
- **Latch come FSM**



## Il latch SC asincrono



### Specifiche:

if (S=C=0) then  $Q^*=Q$  status quo

if (S=1, C=0) then  $Q^*=1$  set

if (S=0, C=1) then  $Q^*=0$  clear

if (S=1, C=1) then ... dipende. Nell'implementazione di cui sopra non si deve presentare.



## Verso lo STG del latch SC asincrono



$I = \{00, 01, 10, 11\} = \{S, C\}$

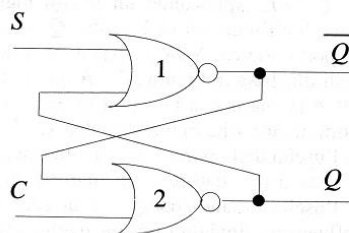
$X = \{0, 1\} = Q$

$Y = \{0, 1\} = Q$

$X_0 = 0$

$X^* = Q^* = f(Q, I) = f(X, I) ?$

$Y = X = Q$



Q è l'uscita del latch: stato presente,  $X = Q$ .

$Q^*$  è il valore dell'uscita al tempo successivo: stato prossimo,  $X^* = Q^*$ .

Non viene specificato cosa  
succeda quando  $S = C = 1$ .

L'uscita del latch coincide con il suo stato (interno):  $Y = Q$



## STG del latch SC asincrono



$$I = \{00, 01, 10, 11\} = \{S, C\}$$

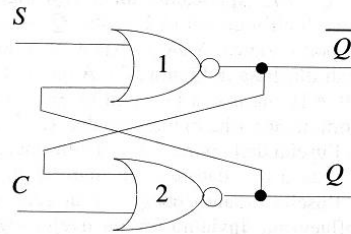
$$X = \{0, 1\} = Q$$

$$Y = \{0, 1\} = \overline{Q}$$

$$X_0 = 0$$

$$X^* = Q^* = f(Q, I) = f(X, I) ?$$

$$Y = Q = X$$



Q è l'uscita del latch: stato presente, X.

Q\* è il valore dell'uscita al tempo successivo: stato prossimo, X\*.

0 / 0

Non viene specificato cosa  
succeda quando  $S = C = 1$ .

L'uscita del latch coincide con il suo  
stato (interno).



## STG del latch SC asincrono



$$I = \{00, 01, 10, 11\} = \{S, C\}$$

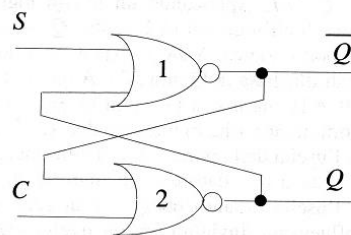
$$X = \{0, 1\} = Q$$

$$Y = \{0, 1\} = \overline{Q}$$

$$X_0 = 0$$

$$X^* = Q^* = f(Q, I) = f(X, I) ?$$

$$Y = Q = X$$



Q è l'uscita del latch: stato presente, X.

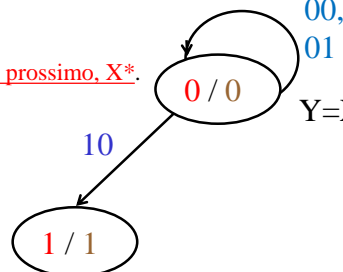
Q\* è il valore dell'uscita al tempo successivo: stato prossimo, X\*.

00,  
01

Y=X=Q

Non viene specificato cosa  
succeda quando  $S = C = 1$ .

L'uscita del latch coincide con il suo  
stato (interno).





## STG del latch SC asincrono



$$I = \{00, 01, 10, 11\} = \{S, C\}$$

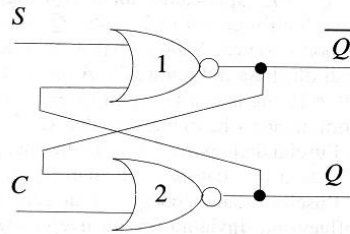
$$X = \{0, 1\} = Q$$

$$Y = \{0, 1\} = Q$$

$$X_0 = 0$$

$$X^* = Q^* = f(Q, I) = f(X, I) ?$$

$$Y = Q = X$$

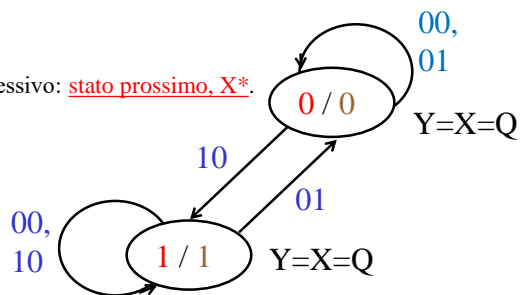


Q è l'uscita del latch: stato presente, X.

Q\* è il valore dell'uscita al tempo successivo: stato prossimo, X\*.

Non viene specificato cosa succeda quando  $S = C = 1$ .

L'uscita del latch coincide con il suo stato (interno).



## STT del latch SC asincrono



$$Q^* = f(Q, S, C)$$

Variabile di Stato  
(interna)

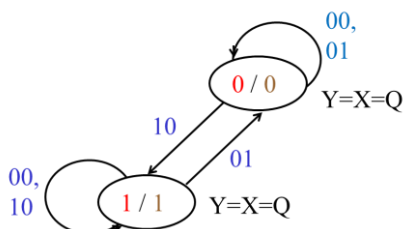
Variabili di Ingresso  
(esterne)

Q	SC = 00	SC = 01	SC = 10	SC = 11
0	0	0	1	X
1	1	0	1	X

No  
change  
( $Q^* = Q$ )

Clear  
Reset

Set





## STT del latch SC asincrono



$I = \{00, 01, 10, 11\}$

$X = \{0, 1\}$

$Y = \{0, 1\}$

$X_0 = 0$

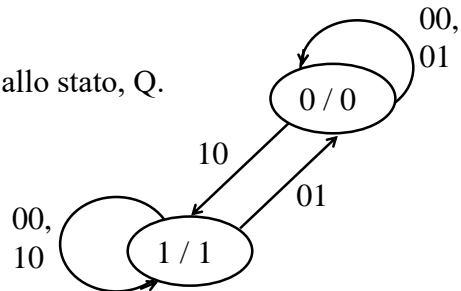
$f(X, I) = ?$

$g(X) = ?$

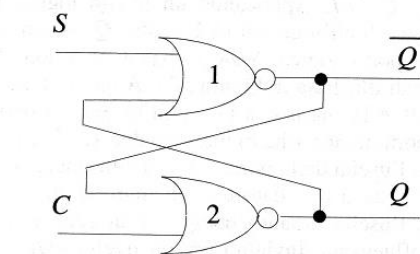
$I \backslash Q$	$SC = 00$	$SC = 01$	$SC = 10$	$SC = 11$	$Y = Q$
0	0	0	1	X=0	0
1	1	0	1	X=0	1

$Y = g(X) = Q$  L'uscita è uguale allo stato, Q.

$$X^* = f(X, I) = \overline{Q}\overline{S}\overline{C} + \overline{S}C$$

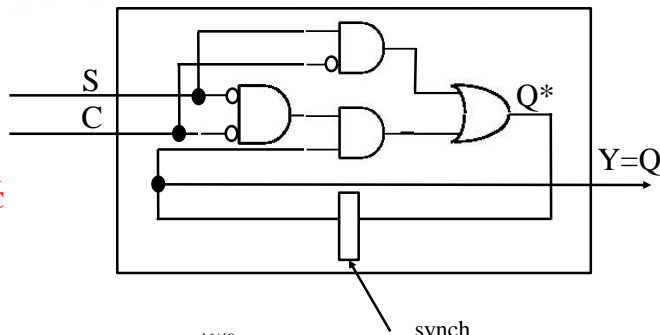


## Macchina di Huffman per il latch SC asincrono



$Y = g(X) = Q$

$$Q^* = f(X, I) = \overline{Q}\overline{S}\overline{C} + \overline{S}C$$





## Esercizio: Controllore di un semaforo Intelligente avanzato



Si vuole realizzare una macchina intelligente che controlli il traffico lungo due direttrici: Nord-Sud ed Est-Ovest, attraverso un semaforo.

Si supponga che il semaforo possa essere solamente: verde per la direttrice nord-sud (rosso per la direttrice est-ovest) o rosso per la direttrice nord-sud (verde per la direttrice est-ovest).

Alla macchina che controlla il semaforo è associato un sistema di video-sorveglianza che fornisce in ogni intervallo di tempo le seguenti informazioni: 1) non ci sono auto nelle due direzioni, 2) ci sono solo auto in una delle due direzioni, 3) ci sono auto in entrambe le direzioni.

Il sistema di controllo, non cambia la luce del semaforo se non passano auto o passano auto solo lungo la direzione in cui il semaforo è verde.

Il sistema di controllo accende il semaforo lungo una direttrice EO (NS) quando passano auto solo in quella direzione EO (NS).

Quando passano auto in entrambe le direzioni, in un primo periodo di tempo, la macchina che controlla il semaforo non commuta. Se nel periodo di tempo successivo sono presenti auto in entrambe le direzioni, solo allora la macchina che controlla il semaforo commuta.



## Altri esercizi



Costruire una macchina a stati finiti (di Moore), in grado di individuare all'interno di una parola di 0 e 1 le seguenti configurazioni: 1010 e 1110. Le configurazioni si possono concatenare (e.g. 101010 da uscita vera, al secondo e terzo 0). Stato iniziale 00.

Costruire una macchina a stati finiti (di Moore), con due ingressi,  $x_1$  e  $x_2$ , che fornisce 1 quando negli ultimi 3 istanti si è verificata la seguente configurazione:

	$t = -2$	$t = -1$	$t = 0$
$x_1$	0	X	1
$x_2$	x	1	0

Stato iniziale  $x_1 = 0$   $x_2 = 0$ .

Costruire un venditore di bibite che distribuisce una bibita quando si raggiungono i 35 cents inseriti. Non dà resto.

**Costruire un contatore che riceva in ingresso i seguenti input:**

- Reset

- Conteggio

**e che fornisca in uscita il conteggio attuale (costruire un contatore che conti fino a 4 o fino a 8).**





## Sommario



- FSM
- Controllore di un semaforo
- Riconoscitore di stringhe
- Latch come FSM