

# Circuiti sequenziali di base

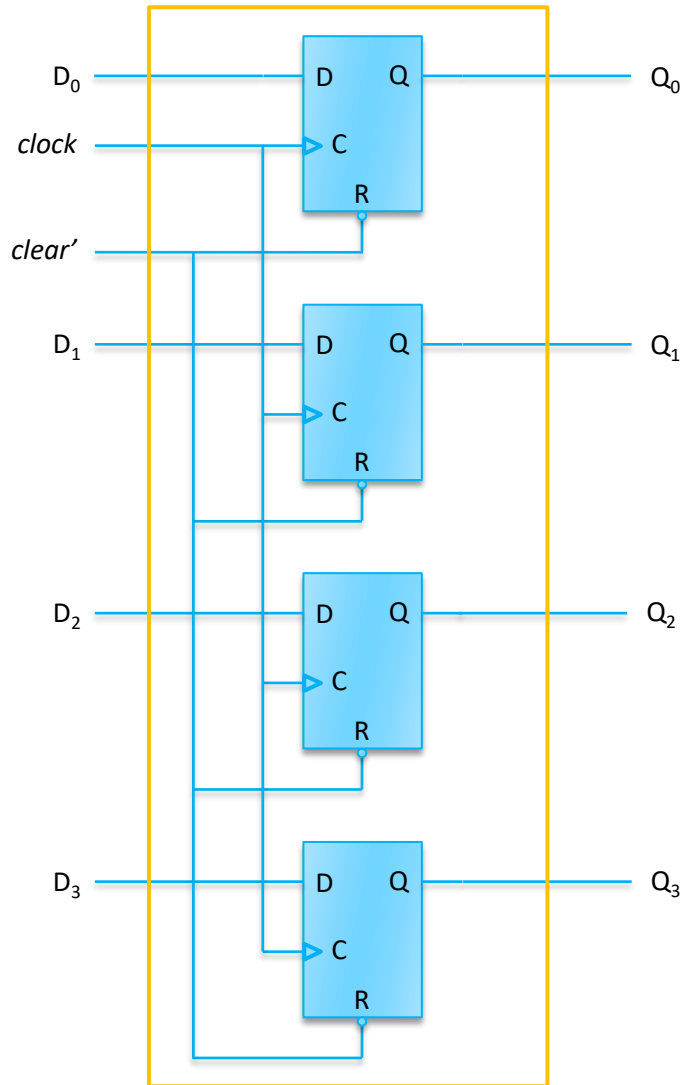
**Registri, contatori, et similia**

# I registri

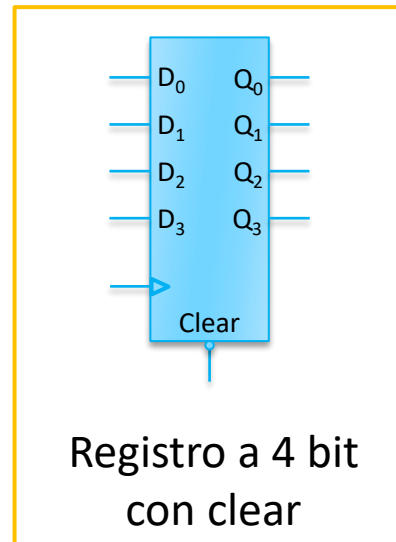
---

- ▶ **Il registro è l'elemento sequenziale di base**
  - ▶ E' usato più o meno come una variabile e memorizza un valore
  - ▶ Nella sua realizzazione più semplice è solamente un flip flop di tipo D che memorizza un valore a un bit
  - ▶ In generale il valore potrà essere di molti bit, nel qual caso si usano flip flop in parallelo
- ▶ **La differenza tra un registro ed un gruppo di flip flop sta nel fatto che i valori nel registro sono logicamente correlati**
  - ▶ Per esempio sono i bit di un numero binario
  - ▶ Oppure esprimono condizioni di funzionamento del circuito
- ▶ **I registri sono usati ovunque**
  - ▶ Per esempio i registri di un microprocessore
  - ▶ Gli accumulatori di circuiti aritmetici
  - ▶ Valori di programmazione e stato di periferiche

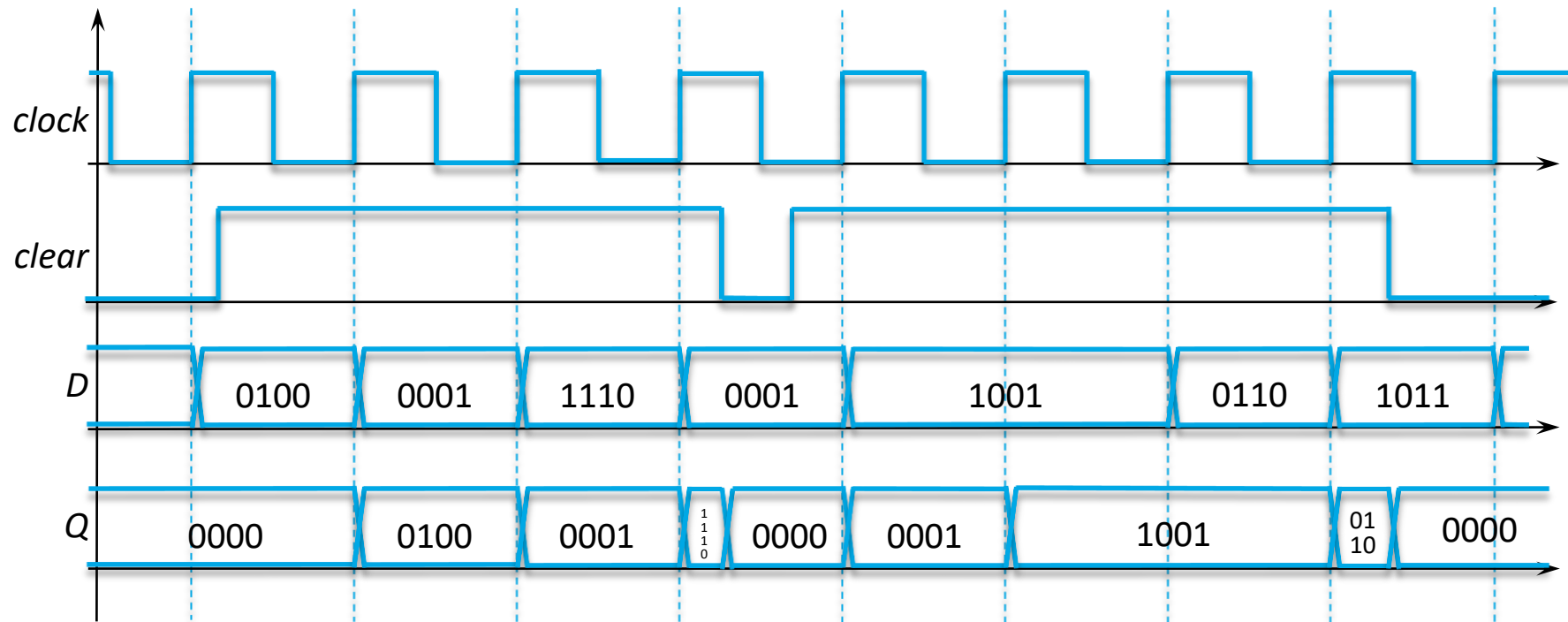
# Registro parallelo con Clear



- ▶ **Il registro è un semplice flip flop D**
  - ▶ Carica un nuovo valore ad ogni fronte del clock
  - ▶ Azzerato con il comando Clear asincrono, per esempio attivo basso
  - ▶ Multi-bit con configurazione parallela di registri identici



# Diagramma temporale



- ▶ **Il registro carica ad ogni fronte attivo un nuovo valore**
  - ▶ L'uscita Q appare quindi come una versione ritardata dell'ingresso D
- ▶ **Clear attivo basso asincrono**
  - ▶ Impone immediatamente il valore 0 fino al primo fronte attivo del clock in cui il comando non è più presente

# Registro parallelo con load enable

---

- ▶ **Il registro carica un nuovo valore ad ogni fronte del clock**
  - ▶ Talvolta può essere conveniente controllare per quali colpi di clock caricare un nuovo valore
  - ▶ Si aggiunge un segnale di load enable
- ▶ **Clock gating**
  - ▶ Un metodo per realizzare il dispositivo è quello di mascherare il segnale di clock
  - ▶ Si fa arrivare il clock solo per i cicli in cui si vuole effettivamente caricare un nuovo valore e lo si tiene costante ad un valore per il resto del tempo

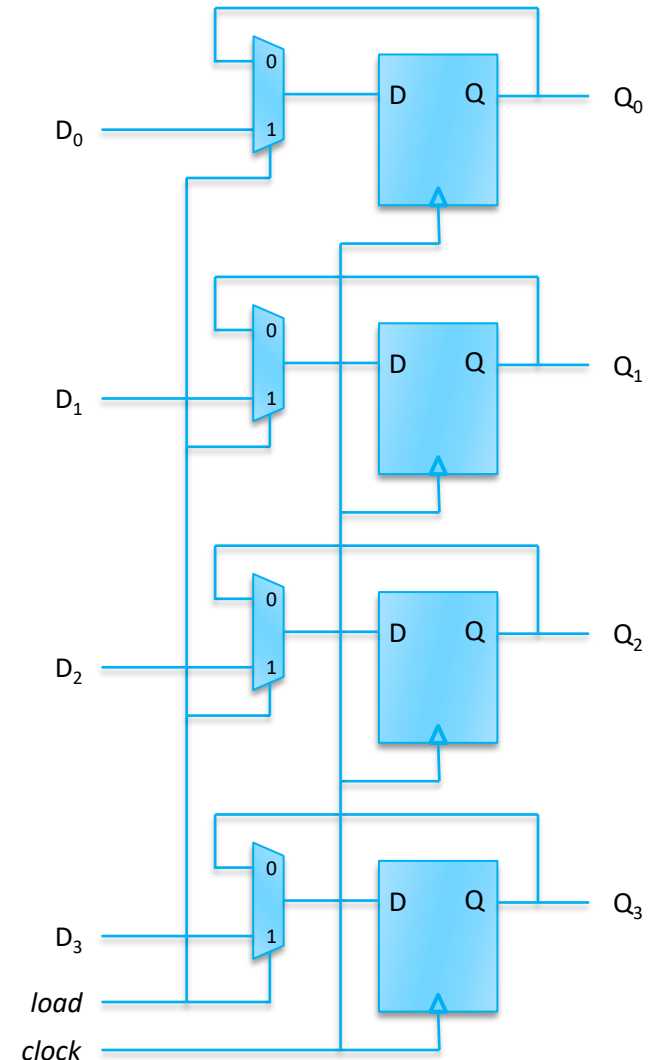
# Problemi con il clock gating

---

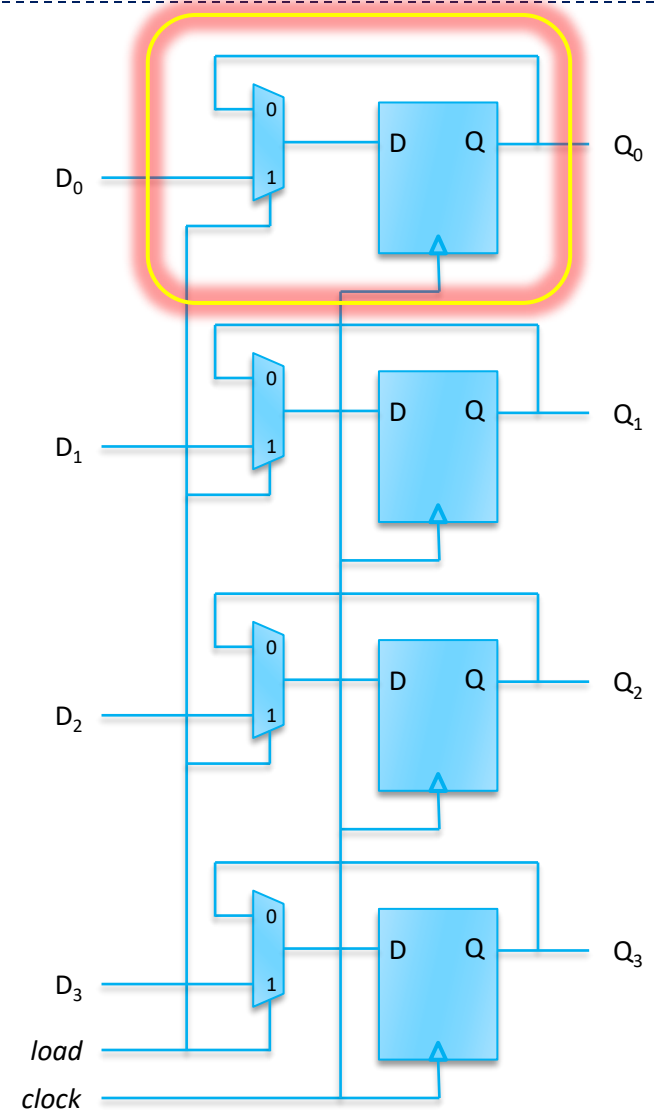
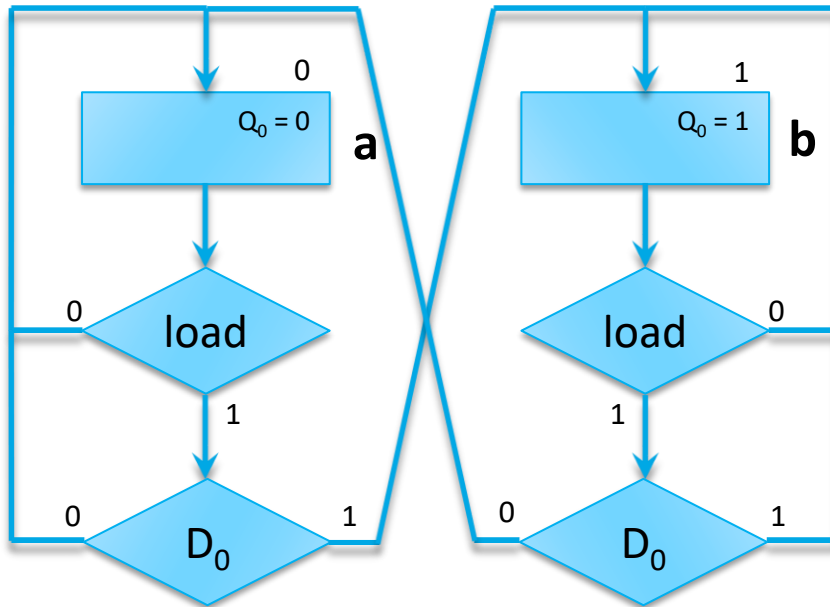
- ▶ **In un circuito sincrono, tutti i registri devono commutare nello stesso istante**
  - ▶ Questo è necessario per evitare comportamenti errati
  - ▶ Se un registro commuta troppo presto, gli effetti delle sue uscite possono raggiungere gli ingressi degli altri registri *prima* del segnale di clock, e quindi fornire un valore errato
  - ▶ Analogamente se un registro commuta troppo tardi, può ricevere dati errati dagli altri registri
- ▶ **La rete di distribuzione del clock è complessa**
  - ▶ Immaginate portare lo stesso segnale a migliaia di elementi diversi
  - ▶ Si usano normalmente alberi di distribuzione per bilanciare la lunghezza dei collegamenti
- ▶ **Morale: il segnale di clock non si tocca**
  - ▶ E' già abbastanza problematico, meglio lasciarlo stare
  - ▶ Oggi lo si fa, ma solo per risparmiare energia

# Realizzazione sincrona

- ▶ **Si sceglie il valore da caricare**
  - ▶ Se *load* è attivo, si carica il valore dell'ingresso
  - ▶ Se *load* non è attivo, si carica il valore già memorizzato
  - ▶ La scelta può essere fatta agevolmente tramite un multiplexer
  - ▶ La connessione parallela realizza il registro multi-bit
- ▶ **Circuito più complesso del precedente**
  - ▶ Ma più sicuro dal punto di vista del clock
  - ▶ Si può aggiungere il segnale di *clear*



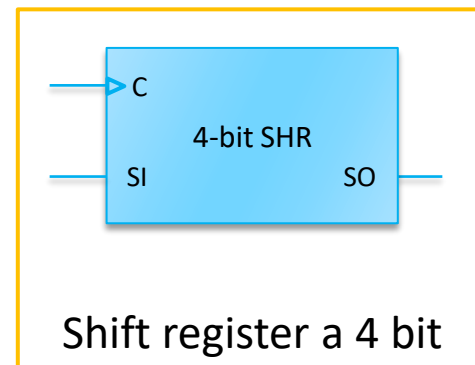
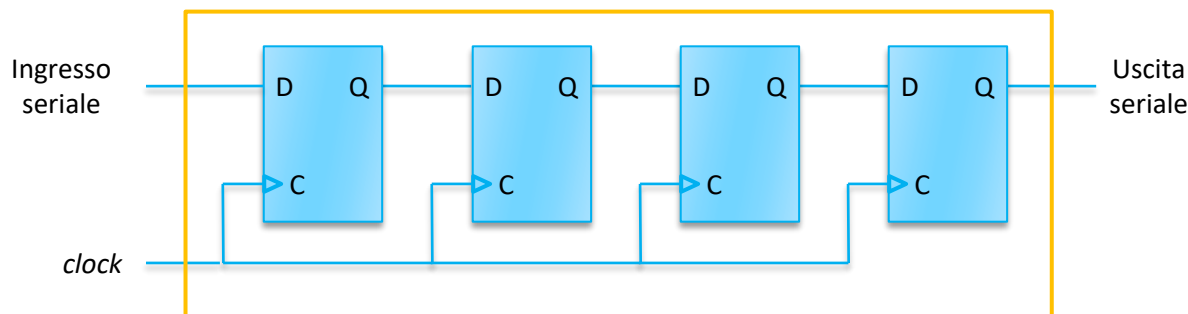
# Diagramma a stati



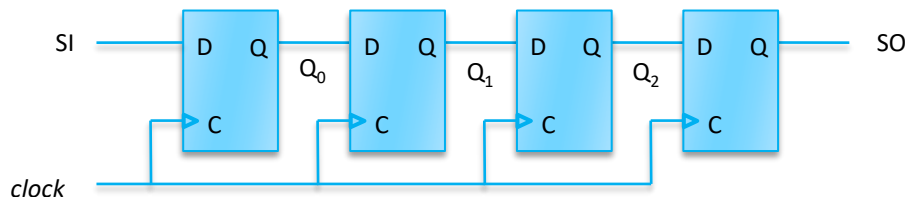


# Registro a scorrimento (shift register)

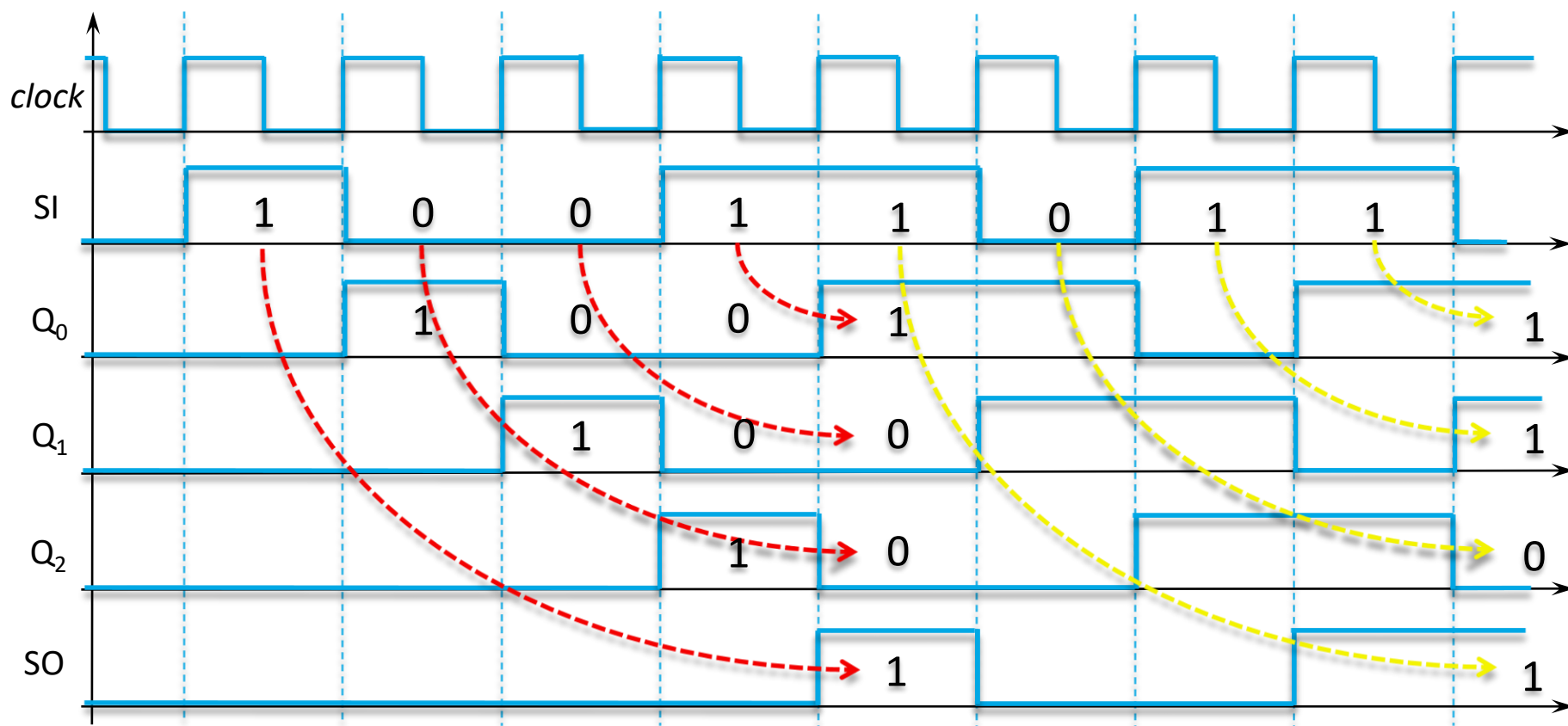
- ▶ **Un tipo di registro in cui i bit scorrono da un flip flop al successivo**
  - ▶ Al contrario di quello parallelo, dove un dato parallelo viene caricato in un colpo solo
  - ▶ Il collegamento dei flip flop avviene quindi in serie
  - ▶ Ad ogni colpo di clock il contenuto si trasferisce verso destra



# Diagramma temporale

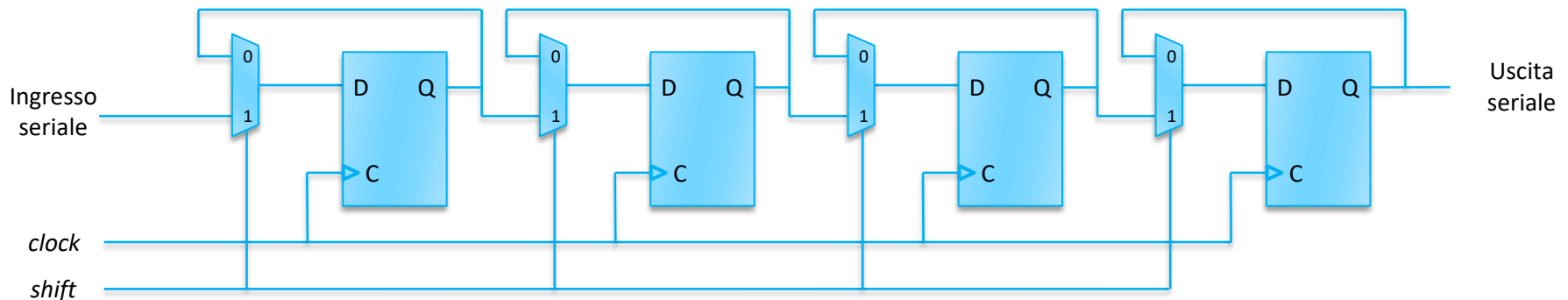


► Il dato entra e si trasferisce in forma seriale



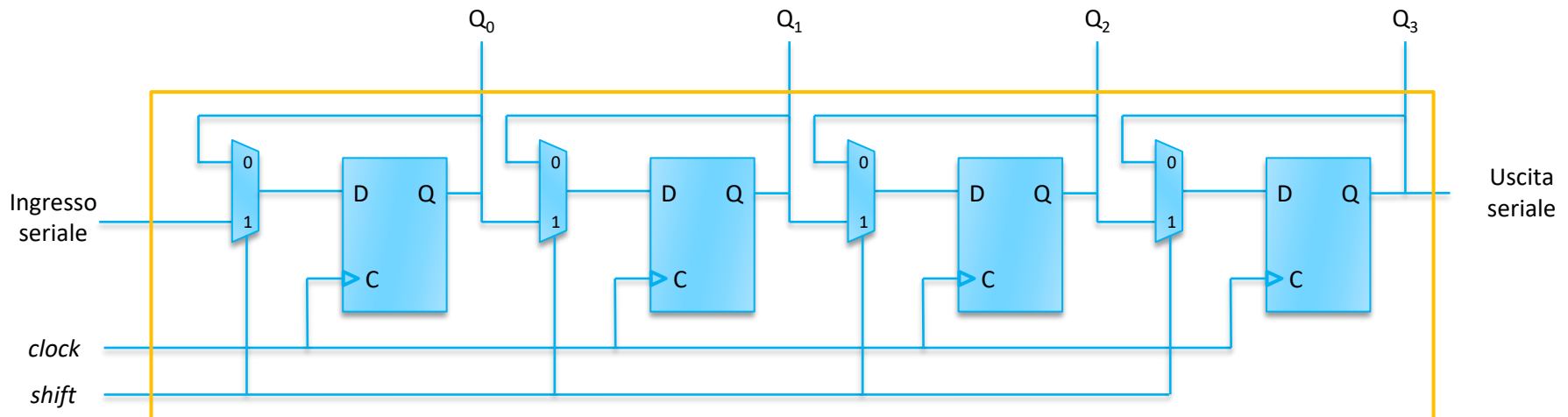
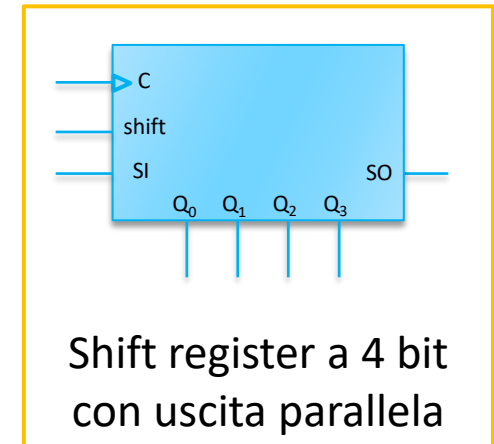
# Shift register con shift enable

- ▶ **Come per il registro parallelo, si può abilitare o disabilitare lo scorrimento al colpo di clock**
  - ▶ Mascherando il segnale di clock
    - ▶ Attenzione che la rete combinatoria tra un registro e il successivo è solo un filo, quindi è velocissima
  - ▶ Interponendo un multiplexer all'ingresso di ogni flip flop



# Shift register con uscita parallela

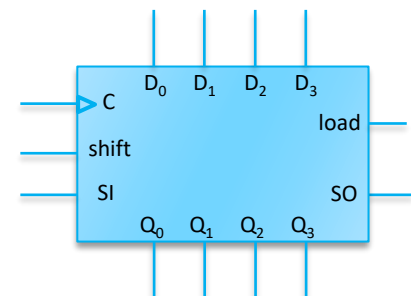
- ▶ I registri a scorrimento offrono banalmente l'uscita parallela
  - ▶ Basta tirare fuori le singole uscite di tutti i flip flop, invece della sola uscita dell'ultimo flip flop



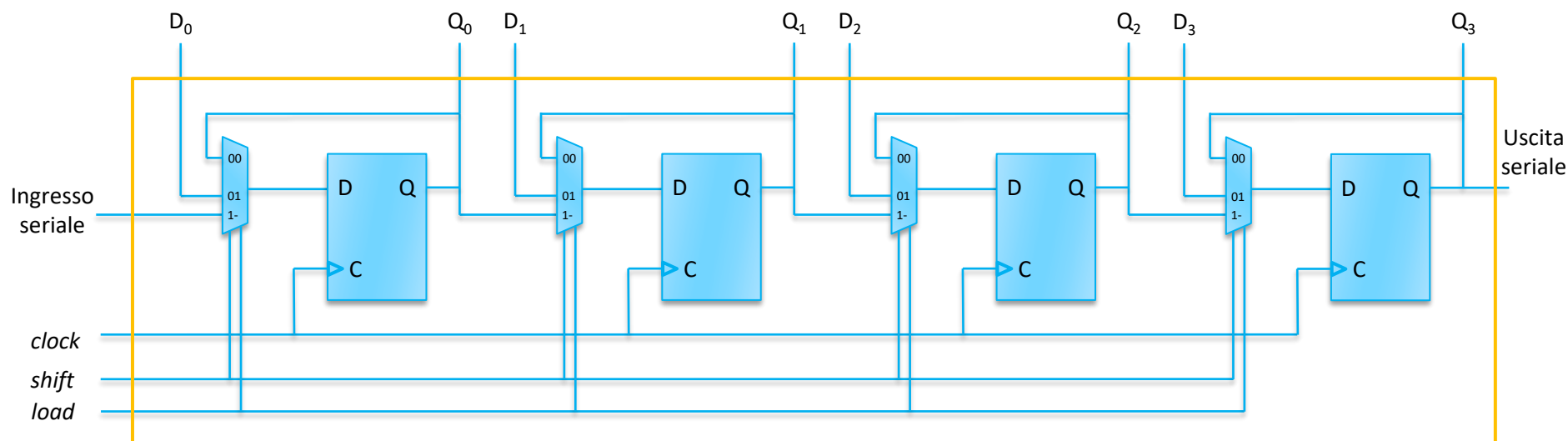
# Shift register con ingresso parallelo

- Facile realizzare un registro a scorrimento con un ingresso parallelo
  - Basta aggiungere un ingresso al multiplexer
  - Un segnale di *load* indica quando eseguire il caricamento

sh	ld	Modo
0	0	Nessun cambiamento
0	1	Caricamento parallelo
1	-	Scorrimento in avanti



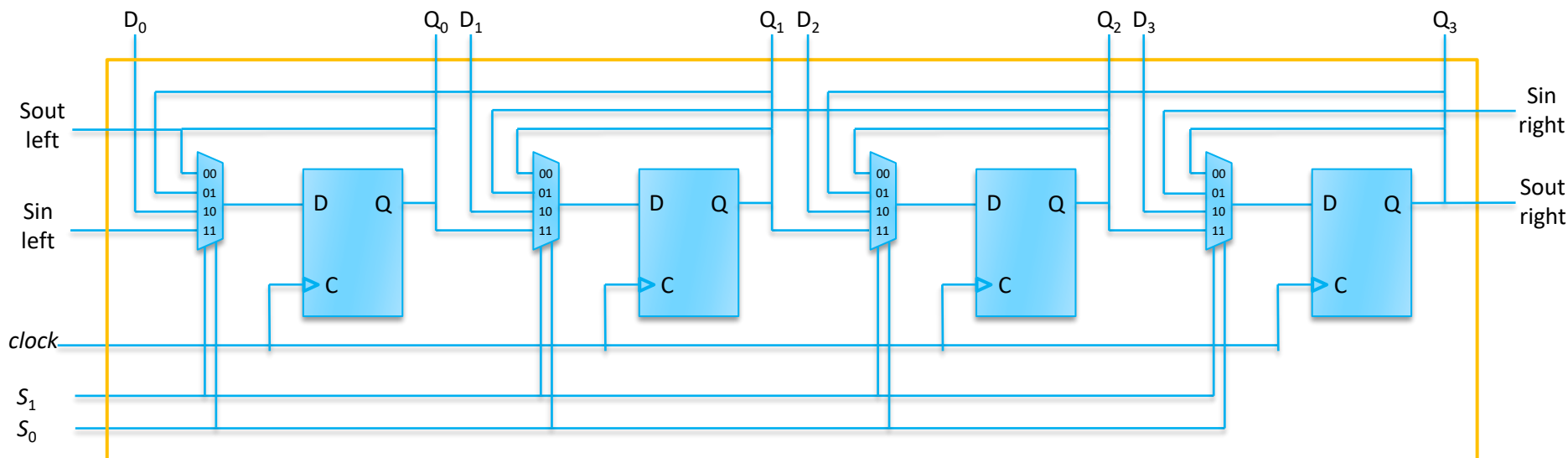
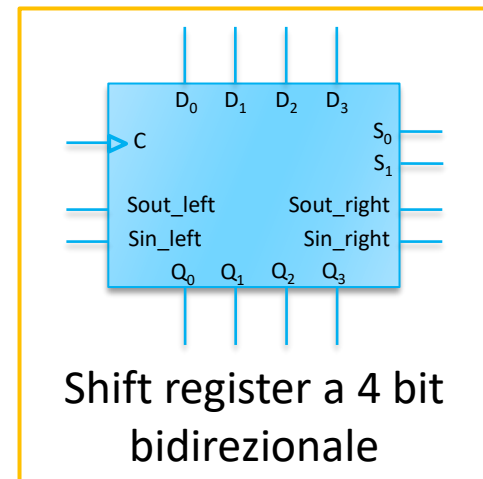
Shift register a 4 bit con entrata parallela



# Shift register bidirezionale

- Semplice gestire le due direzioni tramite un comando di selezione
  - E' sufficiente usare un quarto ingresso del multiplexer

S <sub>1</sub>	S <sub>0</sub>	Modo
0	0	Nessun cambiamento
0	1	Scorrimento indietro
1	0	Caricamento parallelo
1	1	Scorrimento avanti



# Uso dei registri a scorrimento

---

## ► Utili per comunicazione seriale

- Si carica un dato in parallelo e lo si trasmette in forma seriale su un solo filo
- Dall'altra parte si riceve dal singolo filo, e lo si ritrasforma in parallelo
- Esempio: RS232, USB, SPI, I2C, e molti altri



# Uso dei registri a scorrimento

---

## ▶ **Utili per comunicazione seriale**

- ▶ Si carica un dato in parallelo e lo si trasmette in forma seriale su un solo filo
- ▶ Dall'altra parte si riceve dal singolo filo, e lo si ritrasforma in parallelo
- ▶ Esempio: RS232, USB, SPI, I2C, e molti altri

## ▶ **Utili per serializzare le operazioni**

- ▶ Operazioni aritmetiche in forma seriale bit a bit
- ▶ Calcolo di parità o di altri codici

## ▶ **Indispensabili nel testing**

- ▶ I registri formano una lunga catena a shift per poter imporre valori o leggerli in sistemi complessi
- ▶ Esempio: JTAG



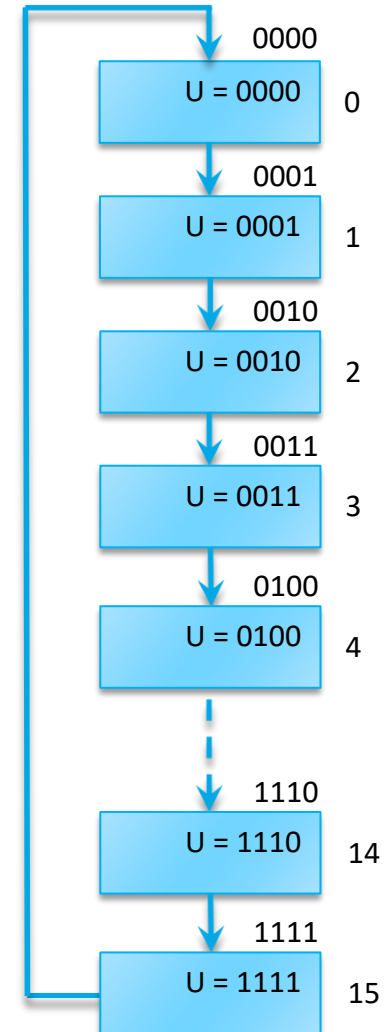
# Il contatore

---

- ▶ **E' un registro che segue una sequenza prescritta di stati all'applicazione di una sequenza di impulsi**
  - ▶ Per esempio gli impulsi di clock
  - ▶ La sequenza di stati può essere quella dei numeri binari, nel qual caso si parla di contatore binario
- ▶ **Ve ne sono molte varianti diverse**
  - ▶ Ripple counter asincrono
  - ▶ Contatore sincrono
  - ▶ Contatore in avanti e all'indietro
  - ▶ Sequenze normali o strane
  - ▶ Con diversi fondo scala
- ▶ **Hanno molteplici utilizzi**
  - ▶ Orologi, indirizzamento di memoria, conta eventi, effetti luminosi

# Contatore sincrono modulo 16

- ▶ **Realizzare una scatola con 4 uscite che conti in binario da 0 a 15 incrementando di 1 ad ogni colpo di clock**
  - ▶ Avremo bisogno di 16 stati diversi
  - ▶ Codifichiamo ogni stato con il valore del conteggio
  - ▶ Scelta naturale, l'uscita sarà uguale allo stato
- ▶ **Non ci sono ingressi**
  - ▶ A differenza di un circuito combinatorio, uno sequenziale può evolvere anche senza ingressi
  - ▶ Le transizioni da uno stato ad un altro saranno incondizionate



# Tabella degli stati

## ► Flip flop D

- Indichiamo con  $abcd$  le variabili di stato
- Ad ogni stato sommiamo 1
- E' un po' come fare un sommatore
- Che somma sempre 1

Stato presente				Stato futuro			
$a$	$b$	$c$	$d$	$a$	$b$	$c$	$d$
0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	1	0	0	1	0
0	0	1	0	0	0	1	1
0	0	1	1	0	1	0	0
0	1	0	0	0	1	0	1
0	1	0	1	0	1	1	0
0	1	1	0	0	1	1	1
0	1	1	1	1	0	0	0
1	0	0	0	1	0	0	1
1	0	0	1	1	0	1	0
1	0	1	0	1	0	1	1
1	0	1	1	1	1	0	0
1	1	0	0	1	1	0	1
1	1	0	1	1	1	1	0
1	1	1	0	1	1	1	1
1	1	1	1	0	0	0	0

# Mappe di Karnaugh

$ab \setminus cd$	00	01	11	10
00	0	0	0	0
01	0	0	1	0
11	1	1	0	1
10	1	1	1	1

$$D_a = ab' + ac' + ad' + a'bcd$$

$ab \setminus cd$	00	01	11	10
00	0	1	0	1
01	0	1	0	1
11	0	1	0	1
10	0	1	0	1

$$D_c = c'd + cd'$$

$ab \setminus cd$	00	01	11	10
00	0	0	1	0
01	1	1	0	1
11	1	1	0	1
10	0	0	1	0

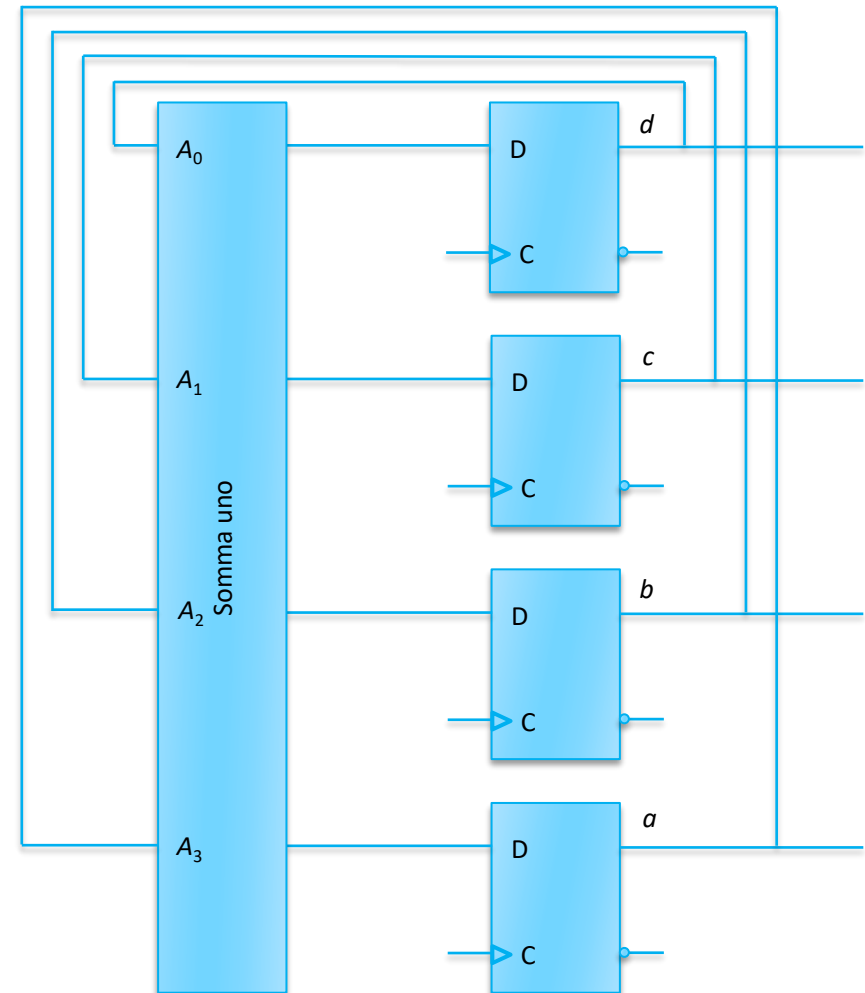
$$D_b = bc' + bd' + b'cd$$

$ab \setminus cd$	00	01	11	10
00	1	0	0	1
01	1	0	0	1
11	1	0	0	1
10	1	0	0	1

$$D_d = d'$$

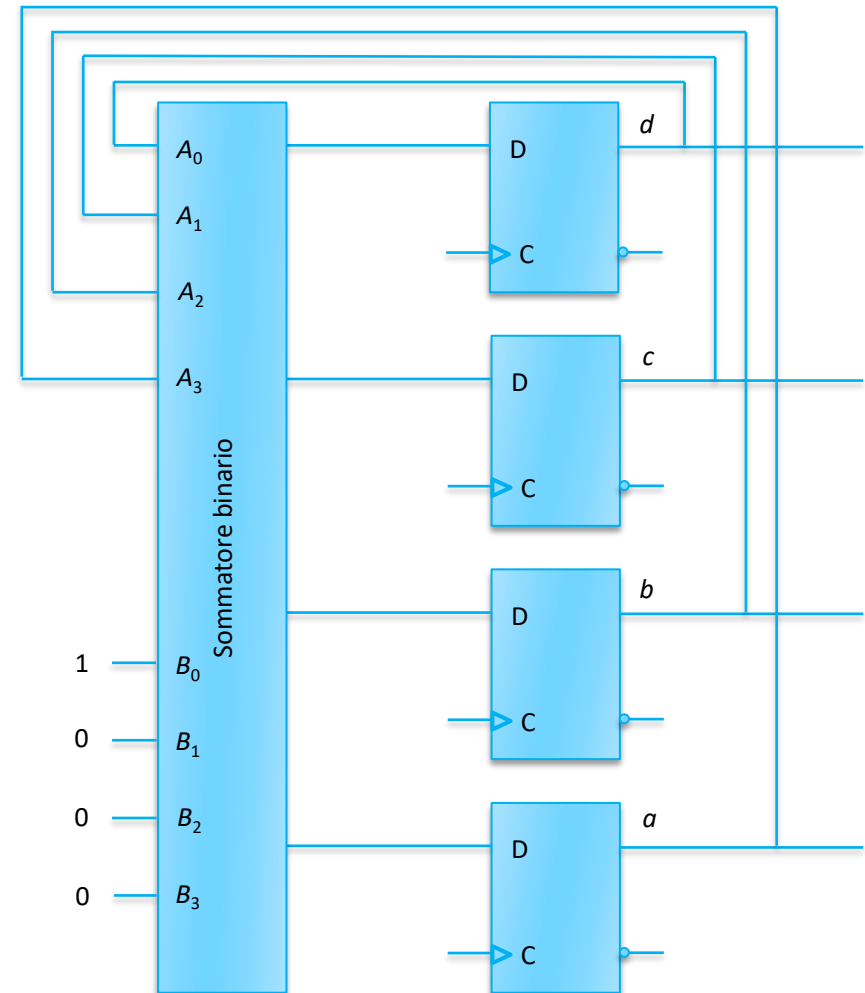
# Circuito

- ▶ Possiamo implementare le espressioni che abbiamo derivato
  - ▶ Otteniamo circuiti a due livelli per ciascun ingresso dei flip flop
- ▶ Oppure si può più semplicemente usare un sommatore
  - ▶ Si può usare un sommatore apposta che somma 1 al numero binario in ingresso

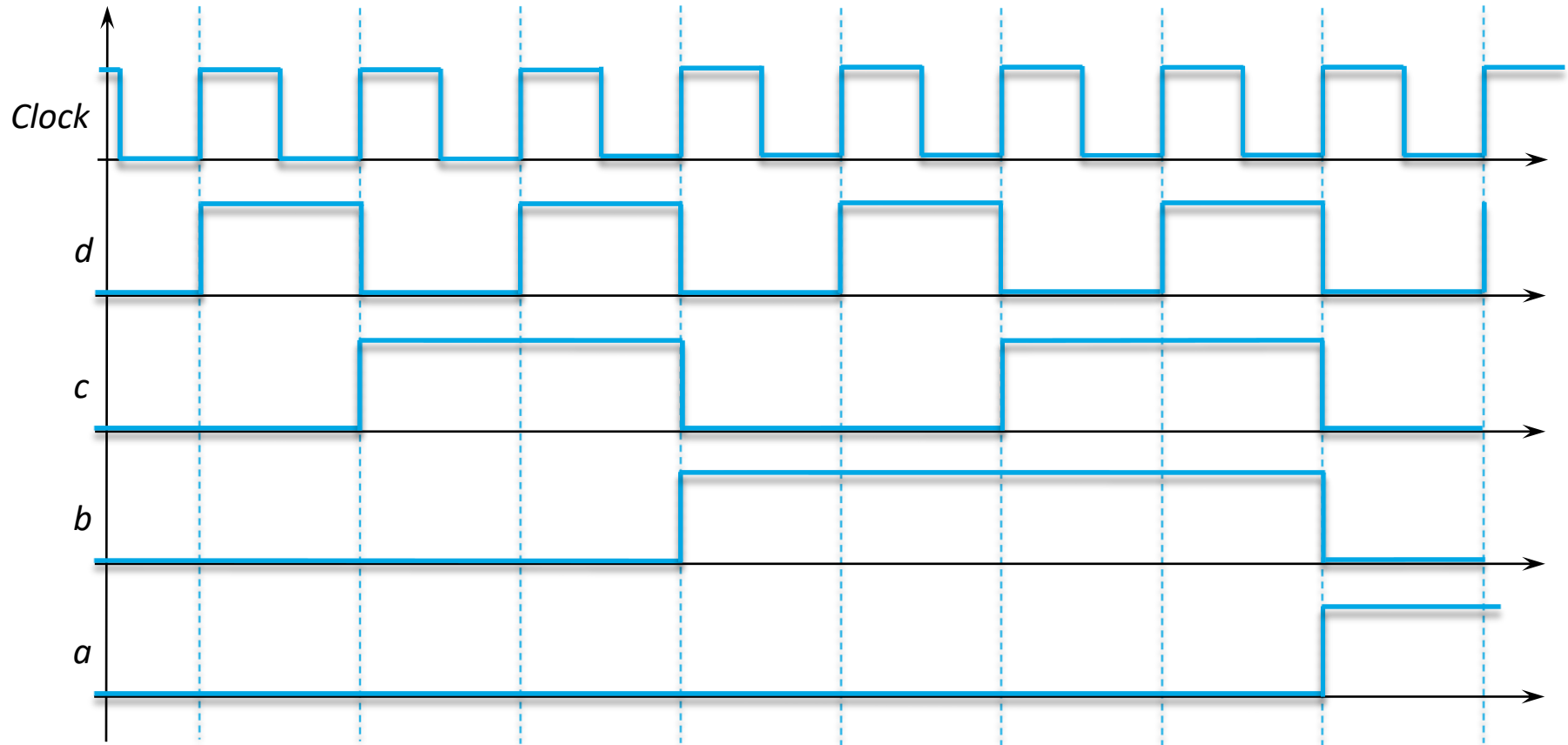


# Circuito

- ▶ Possiamo implementare le espressioni che abbiamo derivato
  - ▶ Otteniamo circuiti a due livelli per ciascun ingresso dei flip flop
- ▶ Oppure si può più semplicemente usare un sommatore
  - ▶ Si può usare un sommatore apposta che somma 1 al numero binario in ingresso
  - ▶ O si può usare un sommatore normale, al quale si mette il valore binario 1 su un ingresso, e l'uscita dei flip flop sull'altro
  - ▶ Si può usare un sommatore **ripple carry** o un **carry look-ahead** a seconda della velocità richiesta e dimensione del contatore



# Diagramma temporale

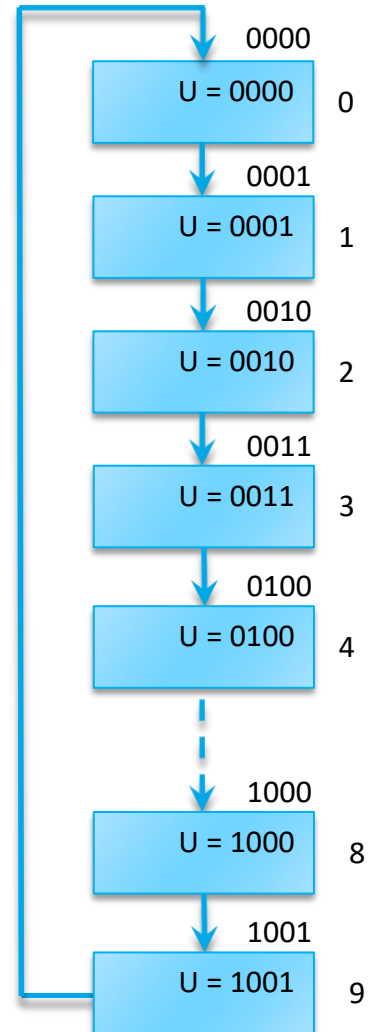


## ► Funziona anche da divisore di frequenza

- Se il clock è a frequenza  $f$ , allora  $d$  ha frequenza  $f/2$ ,  $c$  ha frequenza  $f/4$ ,  $b$  ha frequenza  $f/8$ , etc.

# Contatore modulo 10 (BCD)

- ▶ **Realizzare una scatola che conti in binario da 0 a 9 incrementando di 1 ad ogni colpo di clock**
  - ▶ Come il precedente ma occorrono solo 10 stati
  - ▶ Come prima codifichiamo lo stato con il valore del conteggio, per semplificare l'espressione dell'uscita
- ▶ **Variabili di stato**
  - ▶ Occorrono comunque 4 bit per codificare 10 configurazioni diverse
  - ▶ Alcuni degli stati non compaiono nel diagramma, quindi non sono utilizzati





# Tabella degli stati

## ► Molti don't care in tabella

- Per gli stati non utilizzati non ci interessa lo stato futuro
- E neanche le uscite, che però in questo caso corrispondono con lo stato presente

Stato presente				Stato futuro			
<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>
0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	1	0	0	1	0
0	0	1	0	0	0	1	1
0	0	1	1	0	1	0	0
0	1	0	0	0	1	0	1
0	1	0	1	0	1	1	0
0	1	1	0	0	1	1	1
0	1	1	1	1	0	0	0
1	0	0	0	1	0	0	1
1	0	0	1	0	0	0	0
1	0	1	0	-	-	-	-
1	0	1	1	-	-	-	-
1	1	0	0	-	-	-	-
1	1	0	1	-	-	-	-
1	1	1	0	-	-	-	-
1	1	1	1	-	-	-	-

# Mappe di Karnaugh

$ab \backslash cd$	00	01	11	10
00	0	0	0	0
01	0	0	1	0
11	-	-	-	-
10	1	0	-	-

$$D_a = ad' + bcd$$

$ab \backslash cd$	00	01	11	10
00	0	1	0	1
01	0	1	0	1
11	-	-	-	-
10	0	0	-	-

$$D_c = a'c'd + cd'$$

$ab \backslash cd$	00	01	11	10
00	0	0	1	0
01	1	1	0	1
11	-	-	-	-
10	0	0	-	-

$$D_b = bc' + bd' + b'cd$$

$ab \backslash cd$	00	01	11	10
00	1	0	0	1
01	1	0	0	1
11	-	-	-	-
10	1	0	-	-

$$D_d = d'$$

Per casa: disegnare il circuito

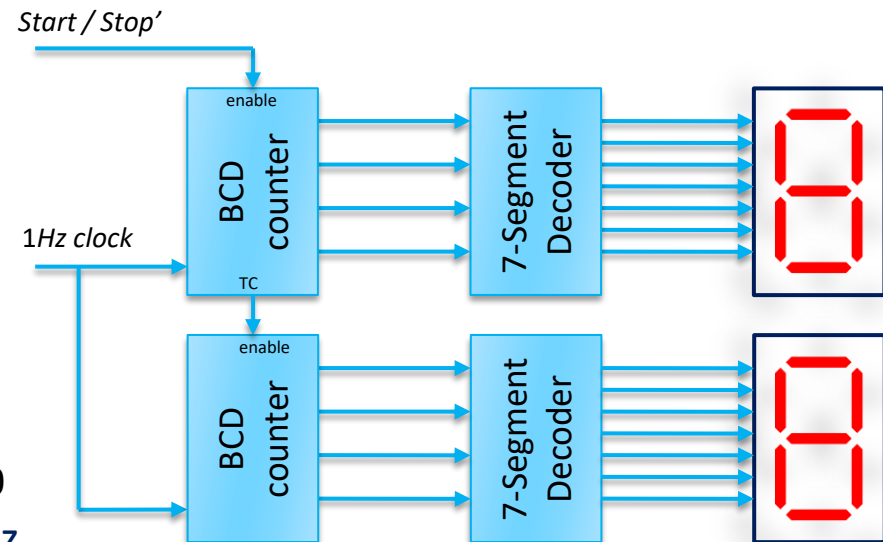


# Uso del contatore BCD

- ▶ Il contatore BCD è utile per contare direttamente in decimale
  - ▶ La codifica BCD è nata per trattare numeri decimali, codificando in binario ogni cifra decimale
- ▶ Aggiungendo una uscita di Terminal Count ed un ingresso di Enable si possono mettere contatori BCD in cascata
  - ▶ E' allora semplice fare dei contasecondi

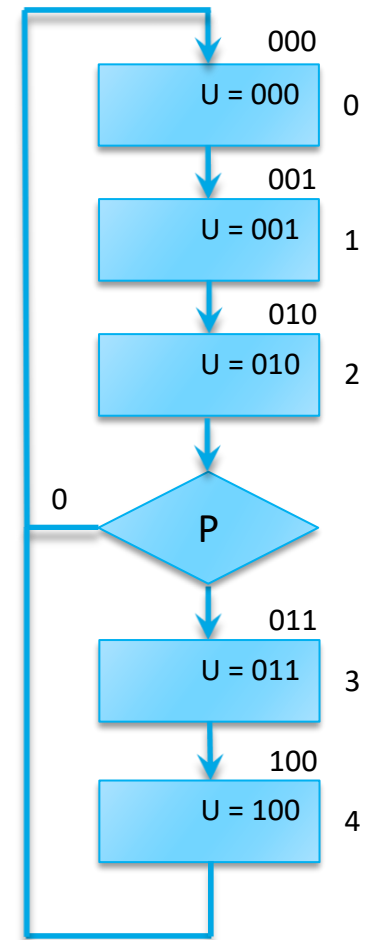
- ▶ **Per casa**

- ▶ Provate a progettare un orologio con ore, minuti e secondi
- ▶ Usate eventualmente contatori con caricamento parallelo e attenzione a quando si commuta
  - ▶ Per esempio i secondi vanno da 59 a 00
  - ▶ Lo stesso per i minuti
  - ▶ Per le ore si passa da 23:59:59 a 00:00:00
- ▶ Ipotizzate di avere un clock a 16.384 kHz
- ▶ Che succede se uso contatori non BCD?



# Contatore binario modulo 3 e 5

- ▶ **Realizziamo un contatore che conti**
  - ▶ modulo 3 se l'ingresso P è a 0
  - ▶ modulo 5 se l'ingresso P è a 1
- ▶ **Abbiamo bisogno di 5 stati**
  - ▶ Usiamo una codifica a 3 bit
  - ▶ Codifichiamo lo stato con le variabili *abc*
- ▶ **Possiamo realizzarlo con il metodo tradizionale**
  - ▶ Costruiamo la tabella degli stati, che include sia stato presente sia ingressi
  - ▶ Costruiamo le mappe di Karnaugh
- ▶ **Un metodo alternativo ci produce mappe a variabili riportate**
  - ▶ Riportiamo tutti gli ingressi e teniamo solo lo stato



# Altre varianti

---

## ▶ **Contatore binario up-down**

- ▶ Si include un comando che consente di scegliere se contare in avanti o all'indietro
- ▶ Si può realizzare con il sommatore sottrattore visto discutendo dei circuiti aritmetici

## ▶ **Contatore binario con ingresso parallelo**

- ▶ Un segnale di *load* consente di inserire un valore arbitrario nel contatore
- ▶ Si realizza facilmente mettendo un multiplexer tra le uscite del sommatore ed i flip flop, come visto per i registri
- ▶ Occorre disabilitare il TC durante la fase di caricamento

## ▶ **Contatore binario con ingresso offset**

- ▶ Invece di sommare sempre 1, si somma un valore di offset quando un segnale abilita l'operazione
- ▶ In pratica basta usare un sommatore tradizionale
- ▶ Provate a realizzarne lo schema a blocchi

## ▶ **Contatori a sequenza arbitraria**

- ▶ Si specifica la sequenza sul diagramma degli stati

- ▶ **Registri e contatori sono la base dei circuiti sequenziali**
  - ▶ Li usiamo come blocchi già fatti per costruire circuiti più complessi
  - ▶ Formano le strutture di dati alla base dei circuiti
- ▶ **Varianti infinite**
  - ▶ Potete inventarne di nuove combinando le varie funzioni (abilitazioni, up/down, carico parallelo e seriale, etc.)
- ▶ **La parte di intelligenza invece non può essere codificata**
  - ▶ Occorre sviluppare un diagramma degli stati specifico
  - ▶ Forma la logica di controllo o diagramma di flusso
  - ▶ Lo utilizzeremo per controllare il funzionamento dei blocchi base sequenziali e combinatori

# Pattern sequenziali

**Le cose che capitano di solito**

# Pattern

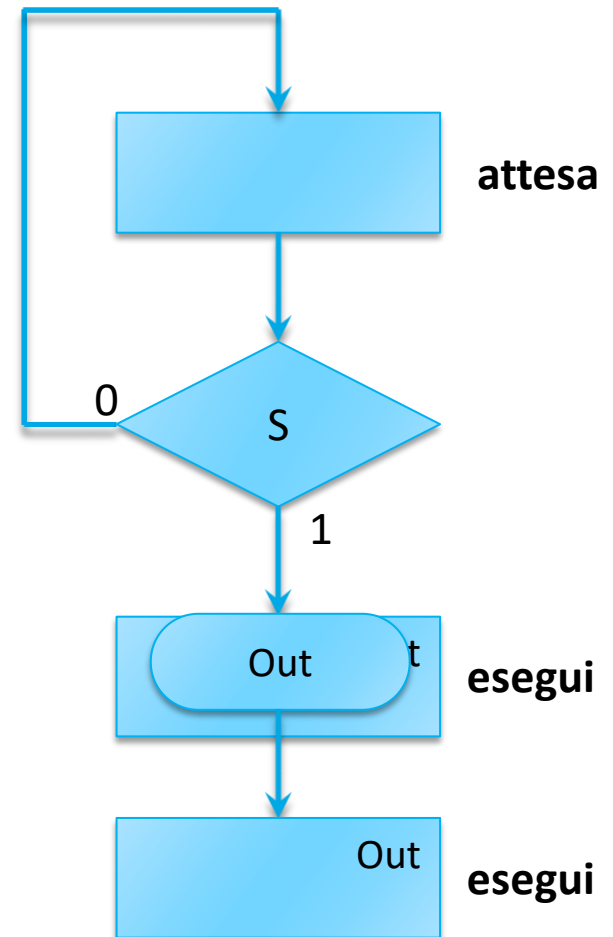
---

- ▶ **Alcune configurazioni di macchine a stati capitano ripetutamente**
  - ▶ E' utile conoscerle ed utilizzarle quando servono
  - ▶ Sapete già come funzionano, non c'è bisogno di pensarci troppo



# Busy waiting

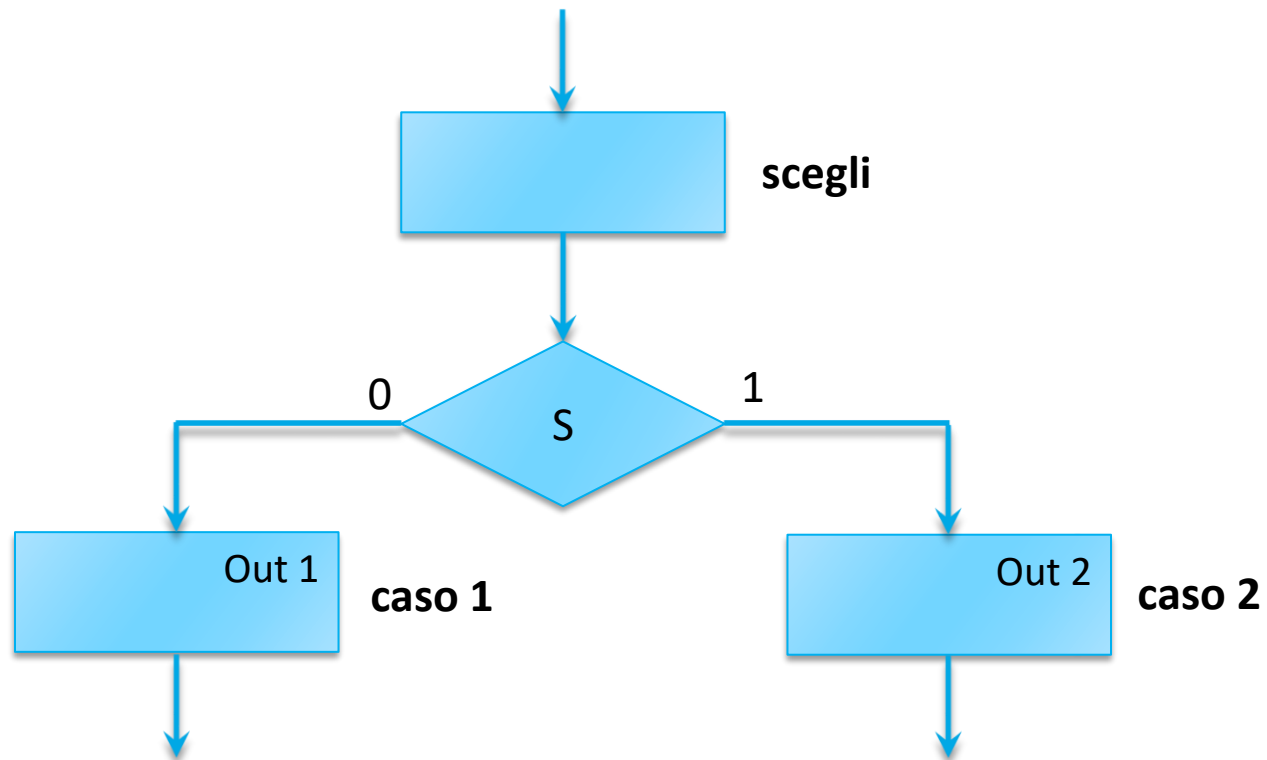
- ▶ Si aspetta che un certo segnale  $S$  esegua una transizione, per esempio da 0 a 1
  - ▶ Notare che si passa nel nuovo stato durante il ciclo di clock *successivo* a quello in cui  $S$  esegue la transizione
  - ▶ La reazione ha quindi un ritardo
  - ▶ Si può eventualmente reagire subito tramite una uscita condizionata



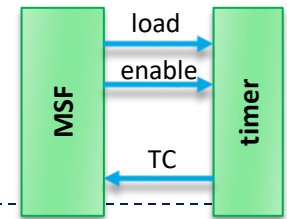
# Choice

---

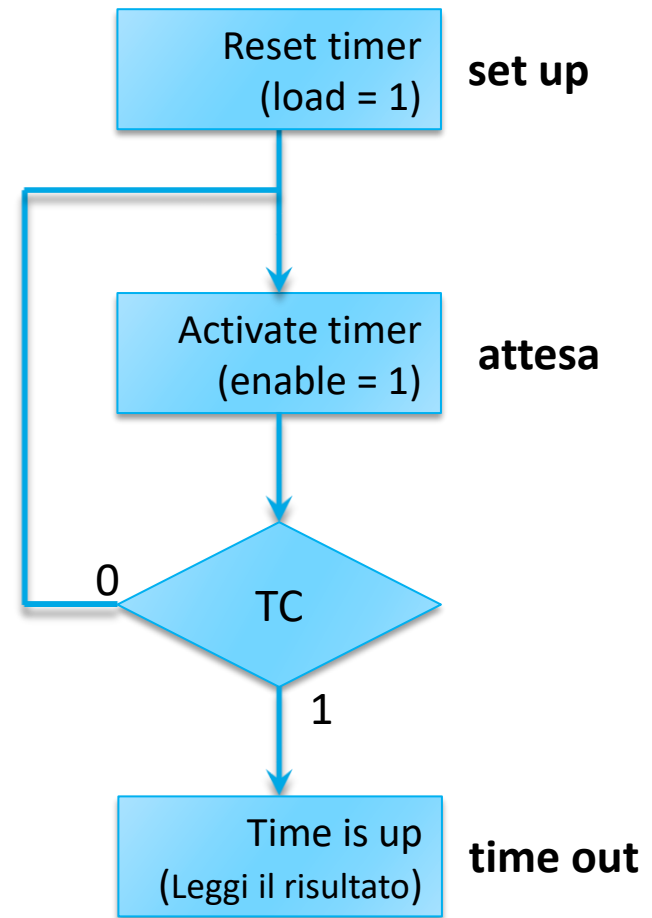
- ▶ Si segue un percorso piuttosto che un altro a seconda del valore di un segnale  $S$



# Fire and check

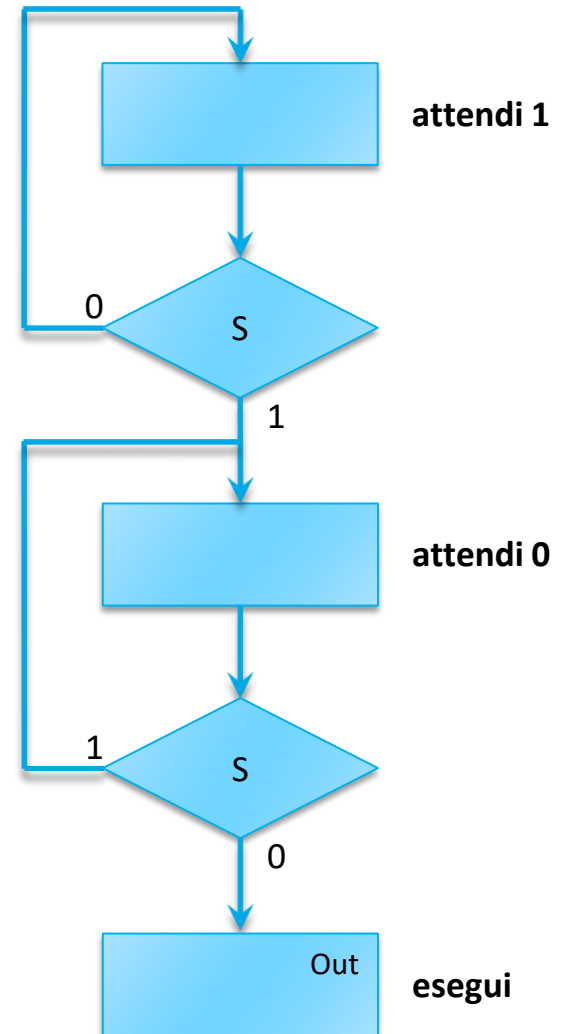


- ▶ Si fa partire un calcolo (per esempio un contatore) e poi si attende che questo finisca
- ▶ In questo modo si evita ad esempio di ricostruire contatori esplicitamente ogni volta che servono
- ▶ Con 3 stati si risolve il problema, qualunque sia il tipo di conteggio
- ▶ Utile anche per operazioni aritmetiche che richiedono tempo, come ad esempio il floating point



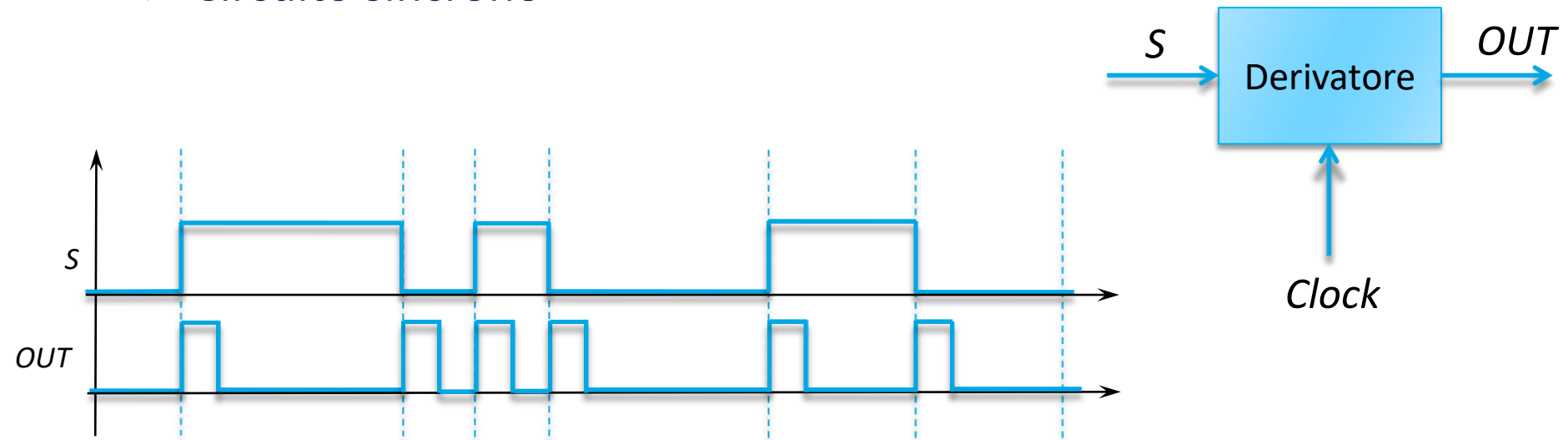
# Edge detector

- ▶ **Identifica i fronti di discesa (o di salita) di un segnale S di ingresso**
  - ▶ Occorre prima aspettare che S vada a 1
  - ▶ Quando S torna a 0 si segnala la condizione
- ▶ **Due attese in sequenza**
  - ▶ La prima attende sullo 0, la seconda attende sull'1
  - ▶ Uscite condizionate possono anticipare la reazione



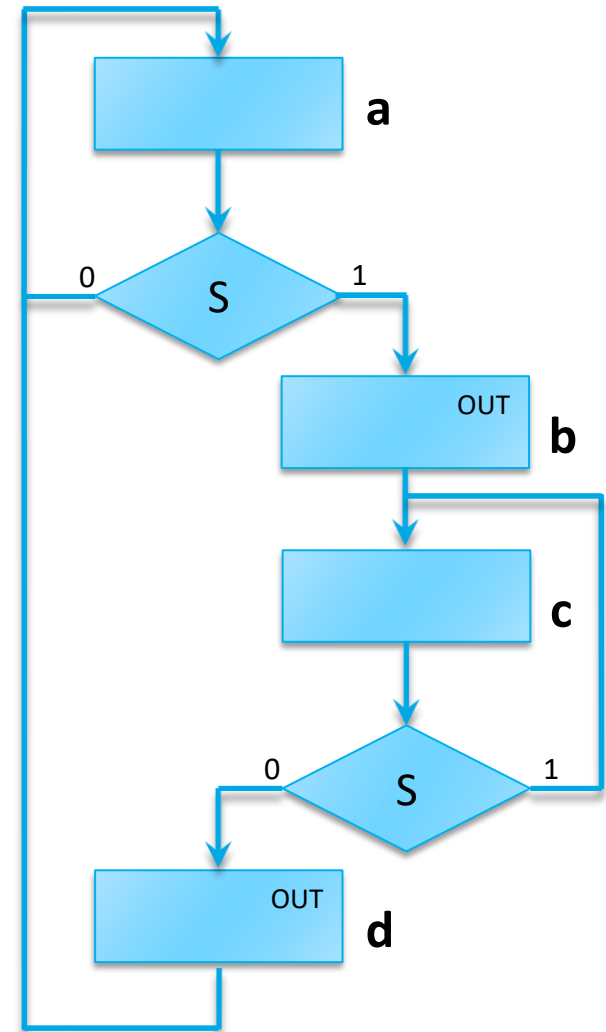
# Derivatore

- ▶ Si segnalino con un valore 1 in uscita tutti i fronti dell'ingresso
- ▶ Ingresso  $S$  ed uscita  $OUT$
- ▶ Supponiamo che l'ingresso sia inizialmente a 0
- ▶ Circuito sincrono

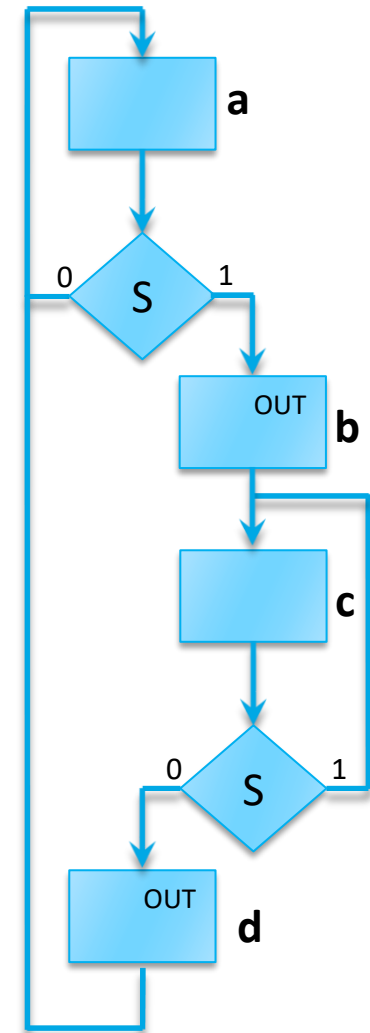
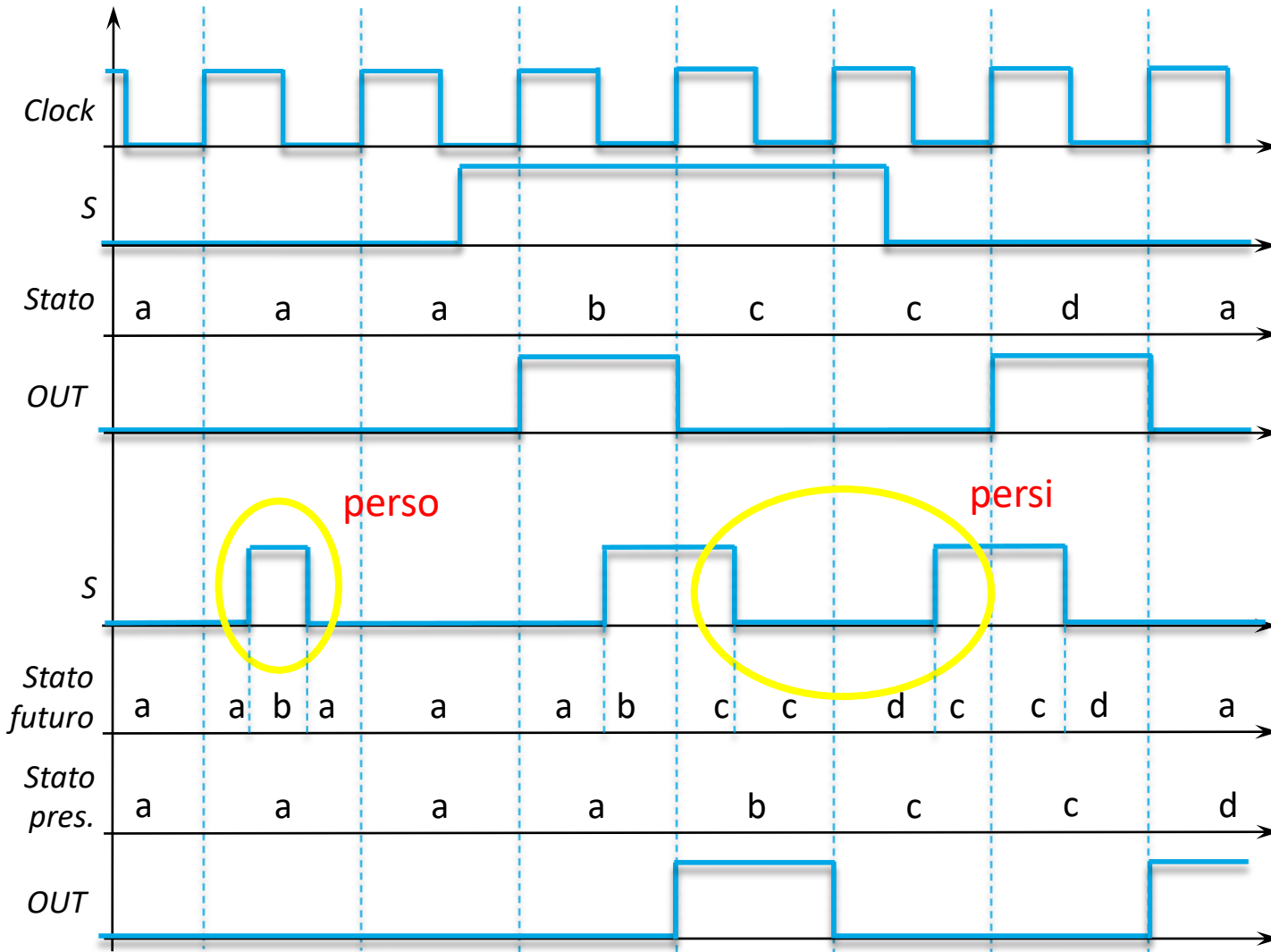


# Derivatore

- ▶ **Manteniamo l'uscita a 1 per un solo ciclo di clock ad ogni transizione dell'ingresso**
  - ▶ Altrimenti, se non la riportiamo a 0, rimarrebbe sempre a 1
- ▶ **Aspettiamo le transizioni con un busy wait ciascuna**
  - ▶ Separate con uno stato in cui l'uscita è attiva
  - ▶ Totale 4 stati che richiedono due variabili di stato



# Diagramma temporale



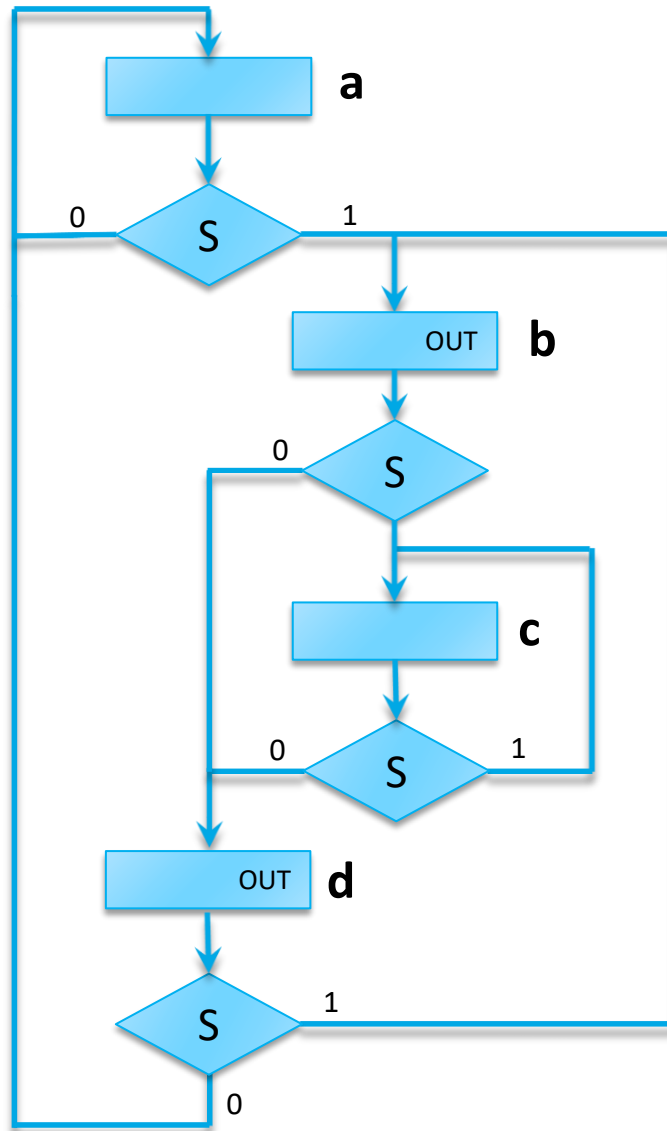
# Caratteristiche del derivatore

---

- ▶ **Lo abbiamo realizzato come una macchina di Moore**
  - ▶ Semplice gestire le uscite, che dipendono solo dallo stato
- ▶ **La macchina di Moore reagisce con una certa lentezza**
  - ▶ Al limite può anche perdere delle transizioni
  - ▶ Occorre che il periodo del clock sia molto più piccolo del minimo tempo di permanenza dell'ingresso S ad uno dei due valori logici
  - ▶ In questo modo abbiamo un ritardo di al più un colpo di clock
- ▶ **Alcune transizioni vanno perse**
  - ▶ Se l'impulso dura meno di un colpo di clock la macchina potrebbe non accorgersene
  - ▶ Gli stati **b** e **d** non sono sensibili alle transizioni



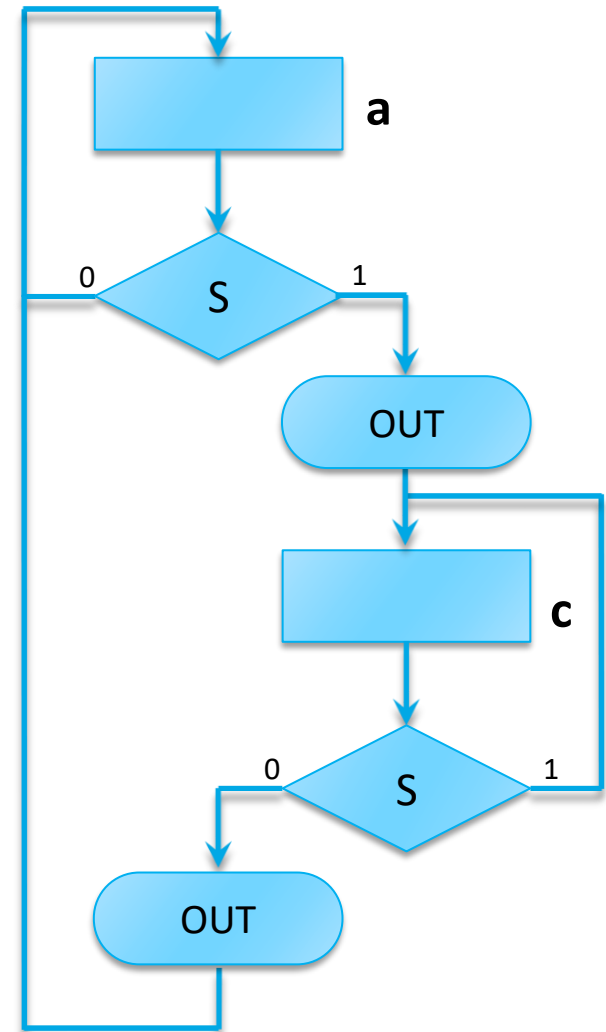
# Una soluzione



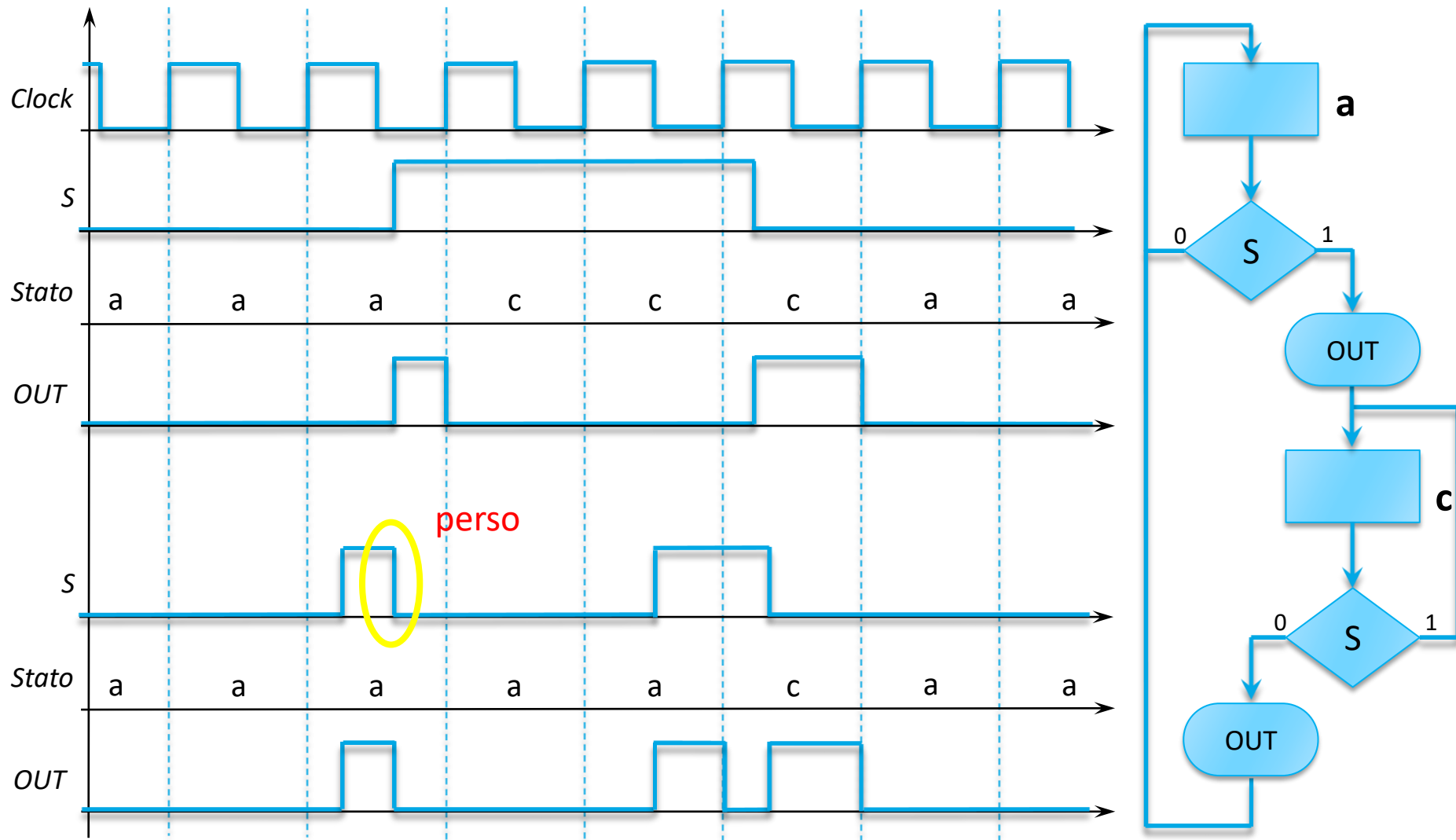
- Guardiamo il valore di **S** anche dagli stati **b** e **d**
- Provate a fare il diagramma temporale

# Derivatore con uscite condizionate

- ▶ **Poniamo l'uscita subito a 1 non appena rileviamo la transizione in ingresso**
  - ▶ Occorre una uscita condizionata
  - ▶ Quindi entriamo direttamente nel ciclo di attesa del fronte successivo
  - ▶ In questo modo non sprechiamo tempo
  - ▶ Nota: l'uscita condizionata NON è uno stato!!!
- ▶ **Cambio di specifiche**
  - ▶ Adesso l'uscita non è detto che rimanga ad 1 per almeno un colpo di clock



# Diagramma temporale



# Realizzazione versione di Moore

$y \backslash x$	0	1
0	a	d
1	b	c

Codifica degli stati

$y \backslash Sx$	00	01	11	10
0	0	0	0	0
1	1	1	1	1

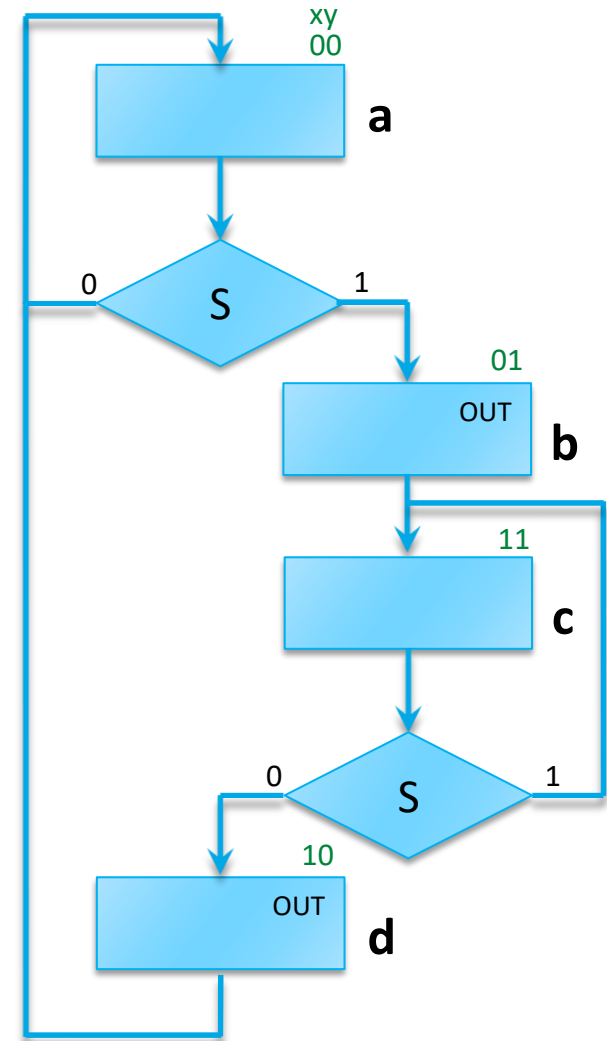
$$D_x = y$$

$y \backslash Sx$	00	01	11	10
0	0	0	0	1
1	1	0	1	1

$$D_y = x'y + S(x' + y)$$

$y \backslash x$	0	1
0	0	1
1	1	0

$$OUT = x \oplus y$$



# Realizzazione versione di Mealy

x	0	1
	a	c

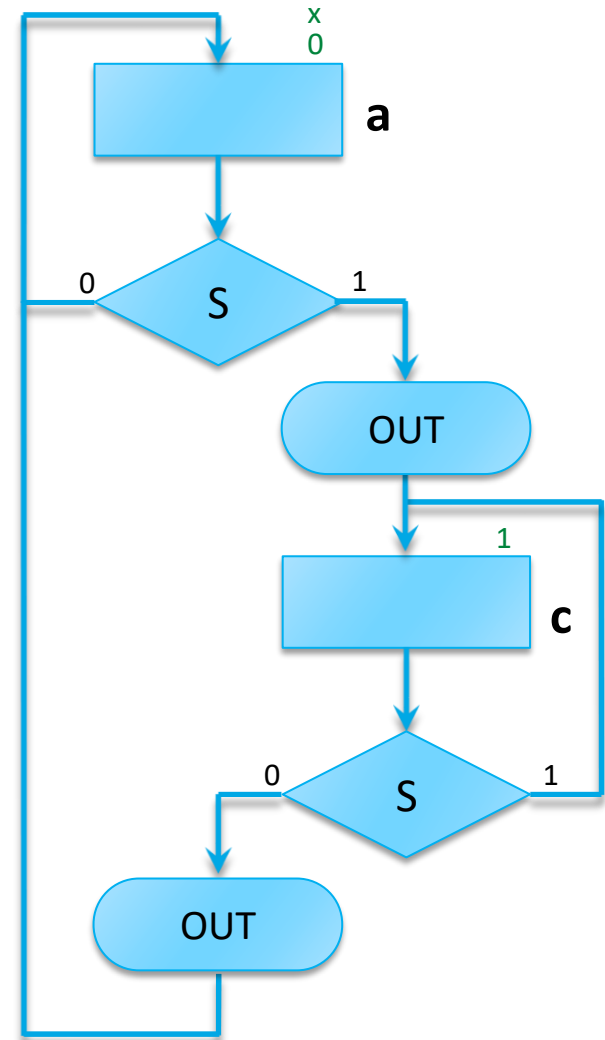
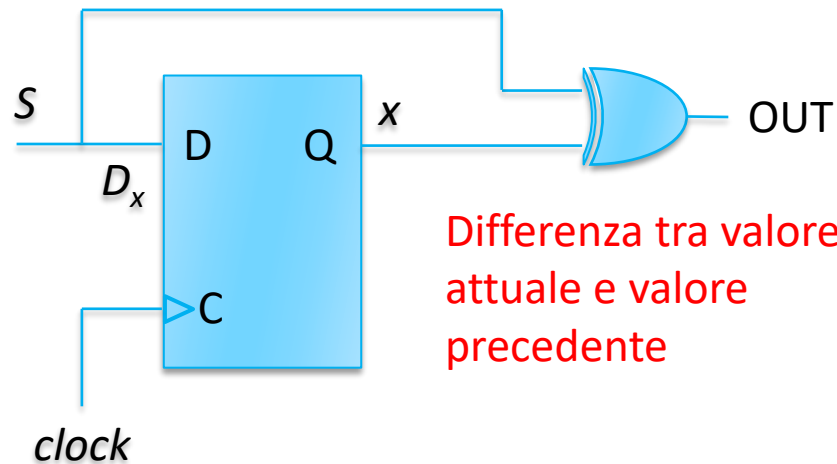
Codifica degli stati

S/x	0	1
0	0	0
1	1	1

$$D_x = S$$

S/x	0	1
0	0	1
1	1	0

$$OUT = x \oplus S$$



- ▶ **Spesso le cose si ripetono**
  - ▶ Vari pattern e configurazioni si utilizzano in molte occasioni
  - ▶ Utile combinarli per ottenere comportamenti più complessi
- ▶ **Pensare in maniera algoritmica**
  - ▶ Immaginate di sequenzializzare le operazioni
  - ▶ Più o meno come scrivere software
  - ▶ Però con la possibilità di operare in parallelo

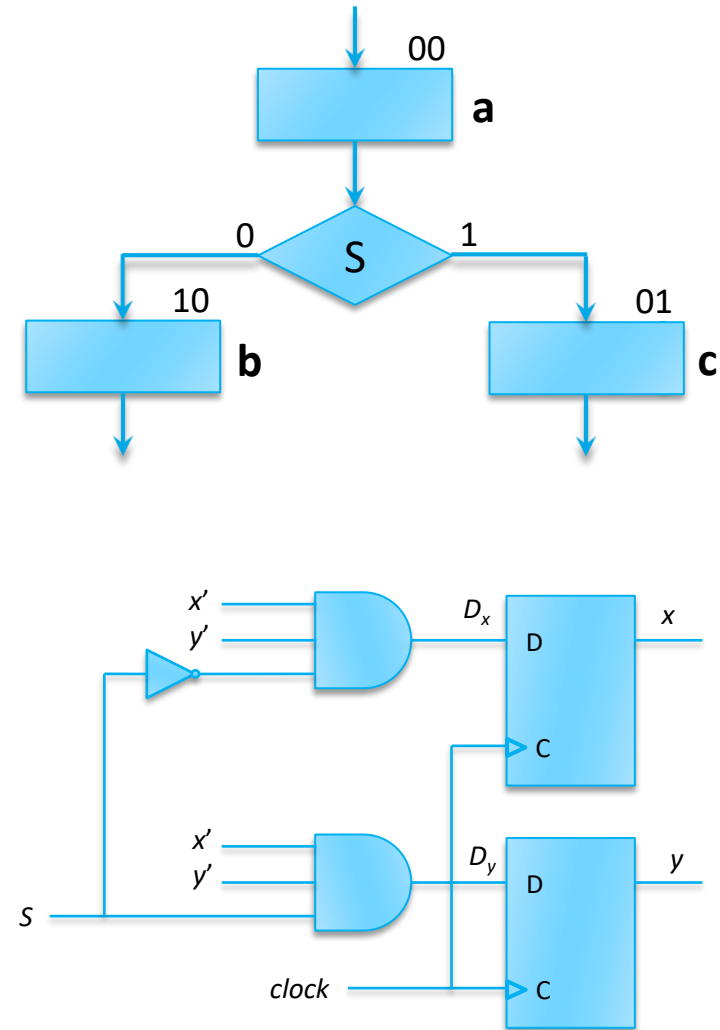
# Corse critiche sugli ingressi

---

- ▶ **I circuiti sincroni non hanno corse sugli stati**
  - ▶ Perché tutto è bloccato dal clock
- ▶ **Gli ingressi primari però non sono necessariamente sincronizzati con il clock**
  - ▶ Un bottone potrebbe essere premuto in ogni momento
  - ▶ L'effetto delle transizioni sugli ingressi potrebbe allora farsi sentire agli ingressi dei flip flop proprio nei pressi del fronte attivo del clock
  - ▶ Per flip flop diversi, il tempo di arrivo potrebbe essere differente

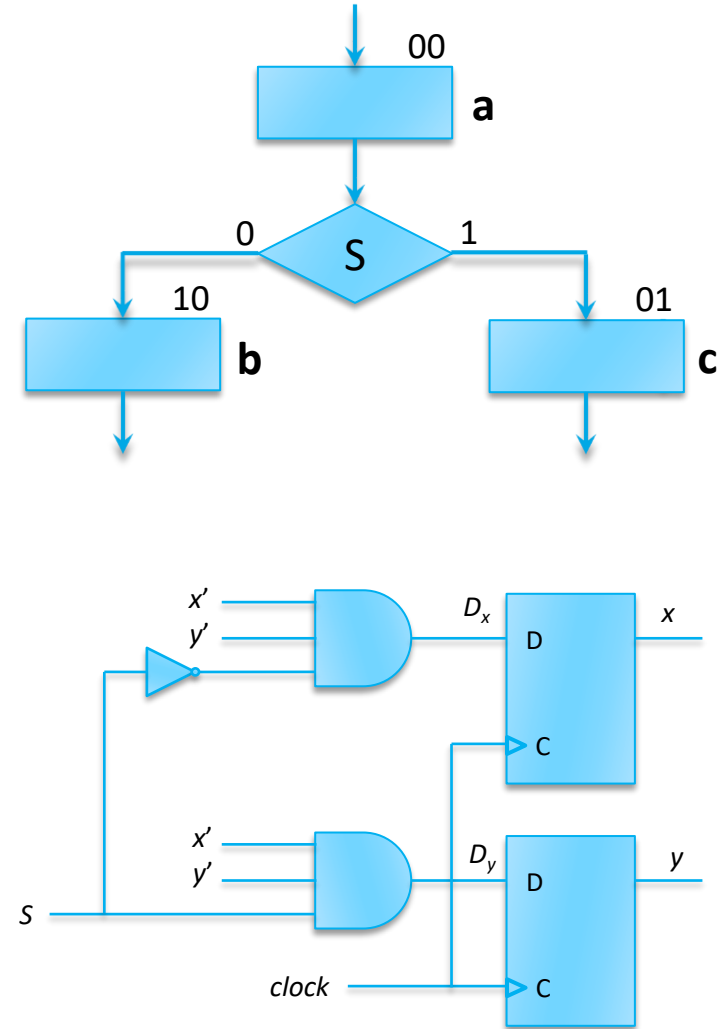
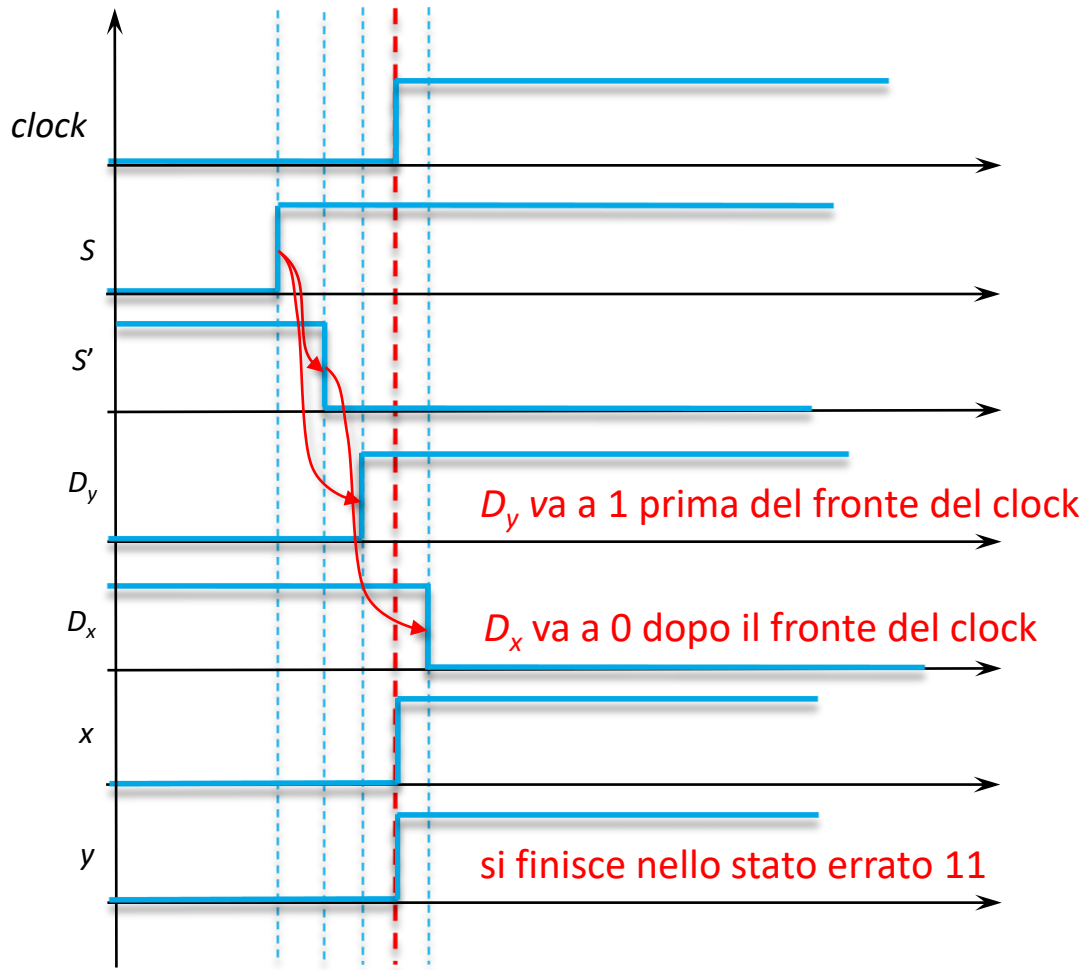
# Esempio di corsa sugli ingressi

- ▶ Nella configurazione a fianco il segnale  $S$  sceglie se far cambiare la variabile  $x$  o la  $y$ 
  - ▶ Facile realizzare il circuito
- ▶ Supponiamo che  $S$  commuti nelle vicinanze del fronte del clock
  - ▶ Il suo effetto può arrivare ad  $x$  dopo il clock, e ad  $y$  prima del clock



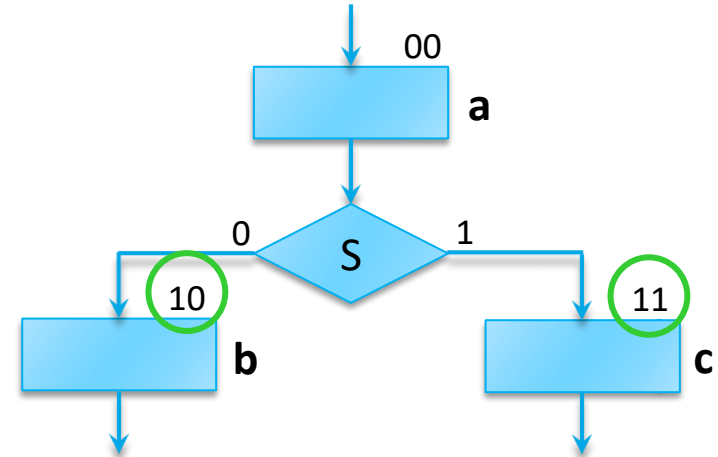


# Esempio di corsa sugli ingressi



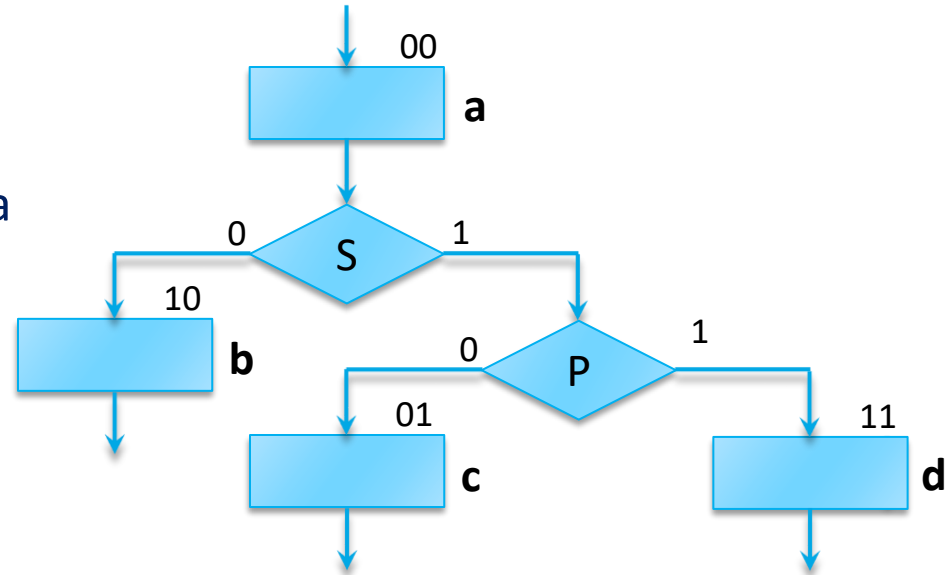
# Soluzioni

- ▶ E' sufficiente assegnare a tutti gli stati che possono essere raggiunti da **a** dei codici che tra loro differiscano di una sola variabile
  - ▶ Non c'è bisogno che il codice di **a** differisca di una sola variabile da quelli destinazione
  - ▶ Nel nostro caso possiamo codificare **b** con 10 e **c** con 11
  - ▶ Così la  $D_x$  viene messa a 1 subito all'inizio del ciclo, perché non dipende più da **S**, e si finisce in **c**
  - ▶ Se l'ingresso è molto vicino al clock, al limite si finisce in **b**
  - ▶ Ma non si finisce mai in uno stato che non esiste



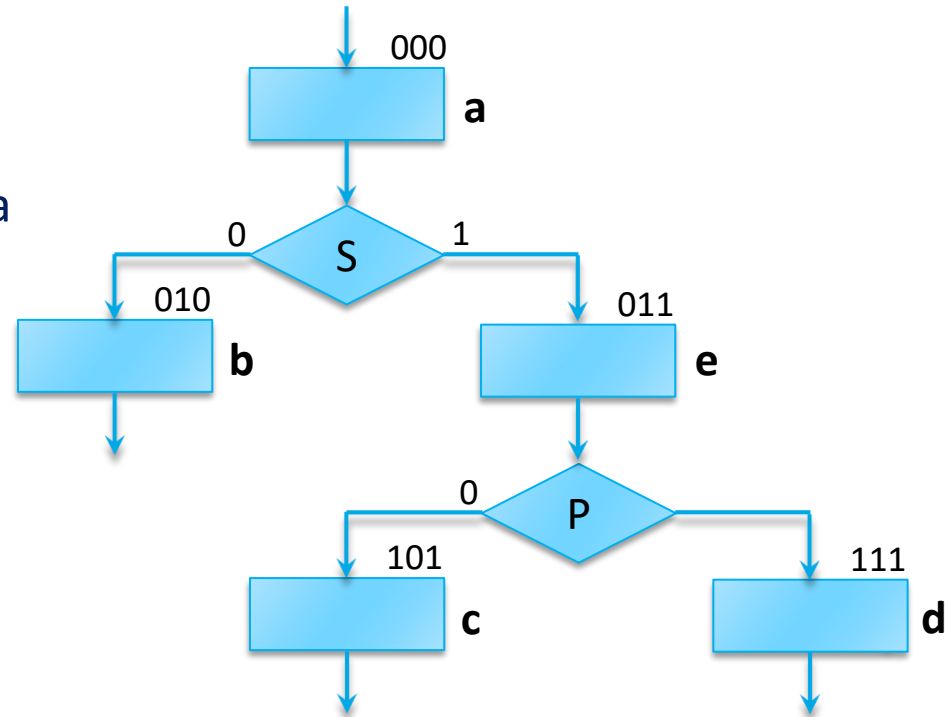
# Soluzioni

- ▶ **Alle volte non è possibile eseguire la codifica**
  - ▶ In questo caso, gli stati **b**, **c** e **d** dovrebbero tutti differire per una sola variabile



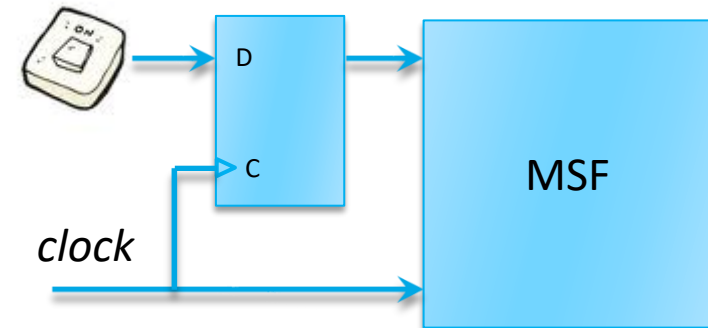
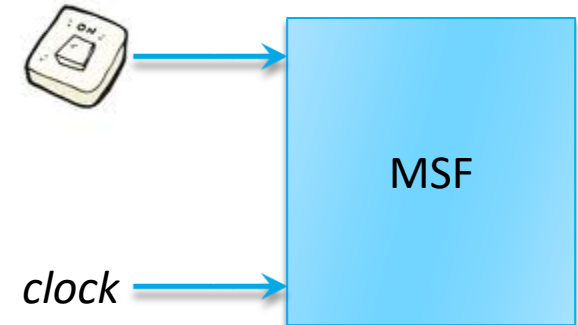
# Soluzioni

- ▶ **Alle volte non è possibile eseguire la codifica**
  - ▶ In questo caso, gli stati **b**, **c** e **d** dovrebbero tutti differire per una sola variabile
- ▶ **Occorre aggiungere un nuovo stato**
  - ▶ Ora **b** ed **e** sono a distanza 1
  - ▶ Anche **c** e **d** sono a distanza 1
  - ▶ Gli stati sono però ora 5
  - ▶ Devo allora aggiungere una variabile di stato
- ▶ **Lo stato aggiuntivo introduce un ritardo**
  - ▶ Occorre verificare che la funzione sia ancora accettabile



# Soluzioni

- ▶ **Un altro metodo è quello di eliminare il problema alla radice**
  - ▶ Il fenomeno è causato dall'avere ingressi asincroni
  - ▶ E' sufficiente allora sincronizzare gli ingressi
  - ▶ Basta interporre un flip flop di tipo D tra l'ingresso e la macchina a stati
  - ▶ Si introduce comunque un ritardo, ma si risolve il problema delle corse
- ▶ **Problemi reali**
  - ▶ Queste cose accadono veramente
  - ▶ Nei progetti degli anni scorsi, vari problemi sono stati risolti sincronizzando gli ingressi della scheda



# Codifica degli stati

---

- ▶ **Vi sono vari obiettivi nel codificare lo stato**
  - ▶ Minimizzare il costo della rete combinatoria
  - ▶ Minimizzare il numero di transizioni per ridurre i consumi
  - ▶ Eliminare le corse critiche
- ▶ **I vari criteri possono essere contrastanti**
  - ▶ Occorre quindi valutare quale sia l'aspetto più importante
  - ▶ Il problema è comunque molto complesso, e lo si affronta solitamente con strumenti automatici di progetto