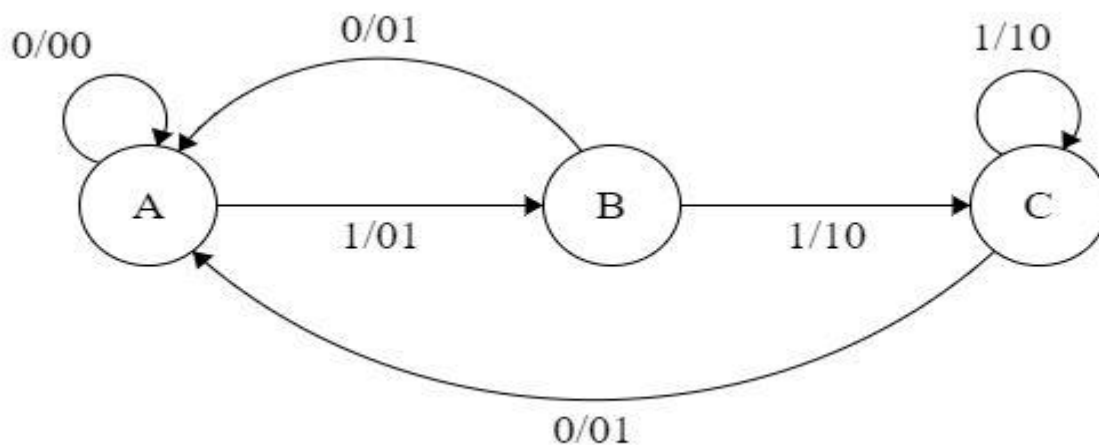
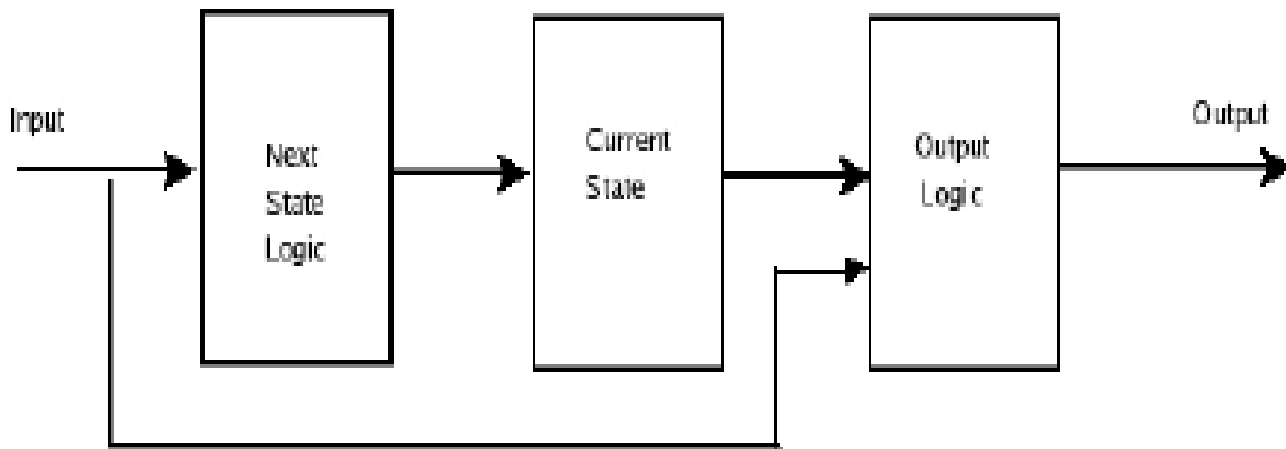


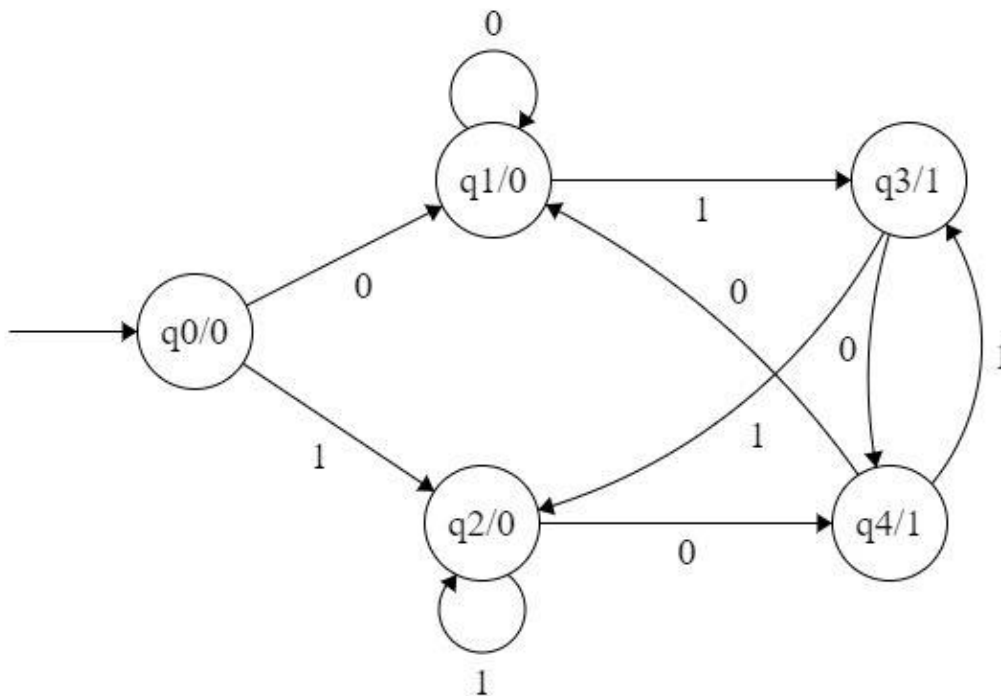
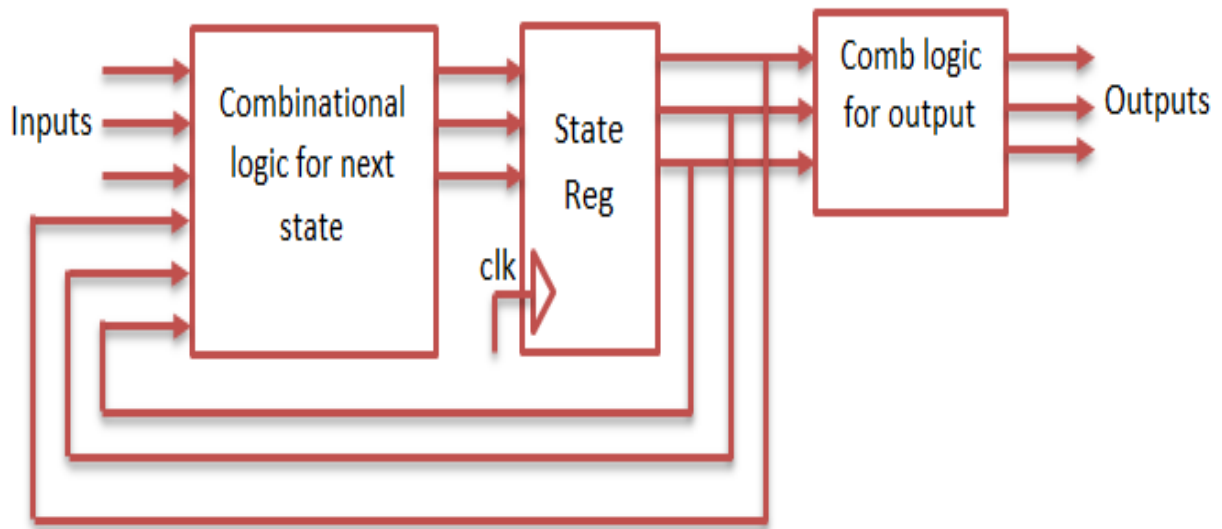
۱ – ماشین های میلی و مور

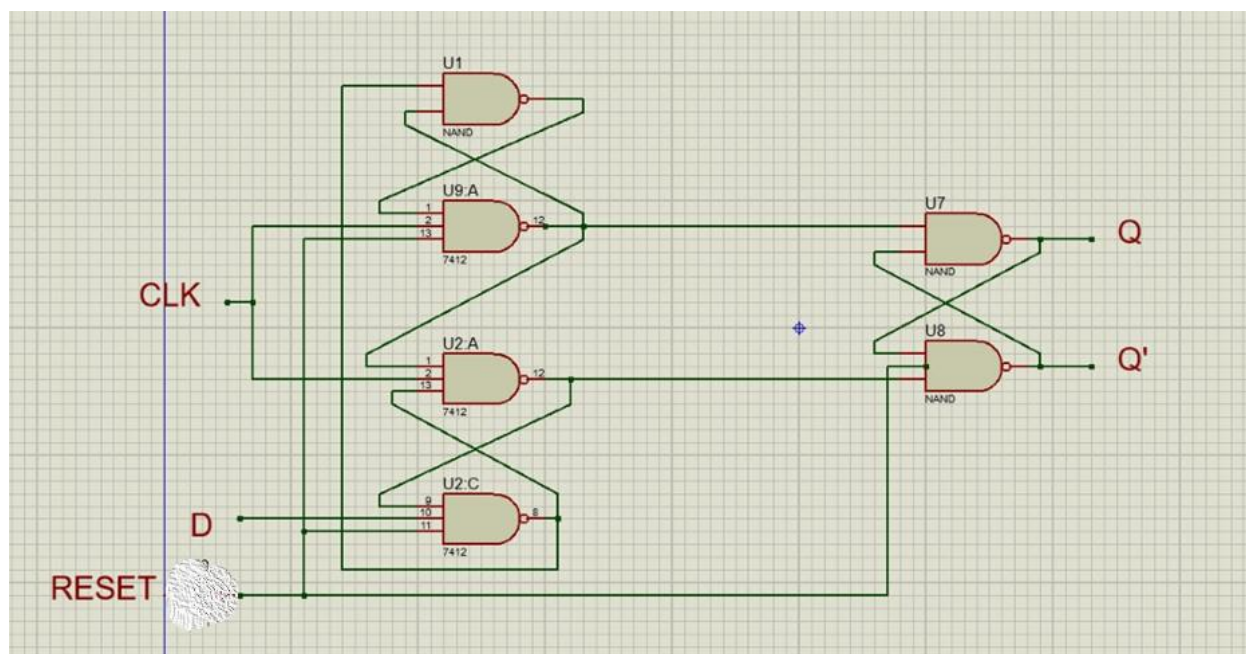
در ماشین های میلی (Mealy) خروجی های مدار به هر دوی ورودی ها و حالت فعلی مدار بستگی دارند و ترکیبی از آن ها خروجی را میسازد . دیاگرام حالت و شکل کلی مدار آن ها مانند زیر است :



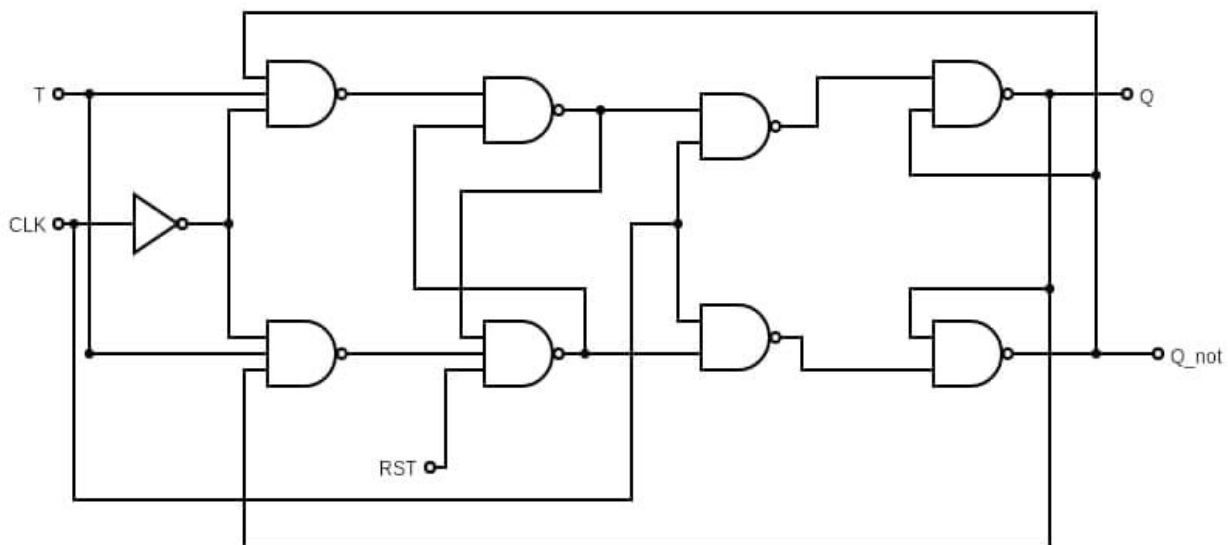
پیش گزارش آزمایش ۳ معماری کامپیوتر

در ماشین های مور (Moore) خروجی هارا فقط حالات فعلی مدار یا رجیسترها تعیین میکنند و ورودی ها تاثیر مستقیم در تولید خروجی ندارند . دیاگرام حالت و شکل کلی مدار آن ها مانند زیر است :





D Flip Flop		
Input	Output	
D	Q	Q^{\wedge}
0	0	1
1	1	0



Q	T	Q(t+1)
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

“1101” sequence detector – ۴

میلی:

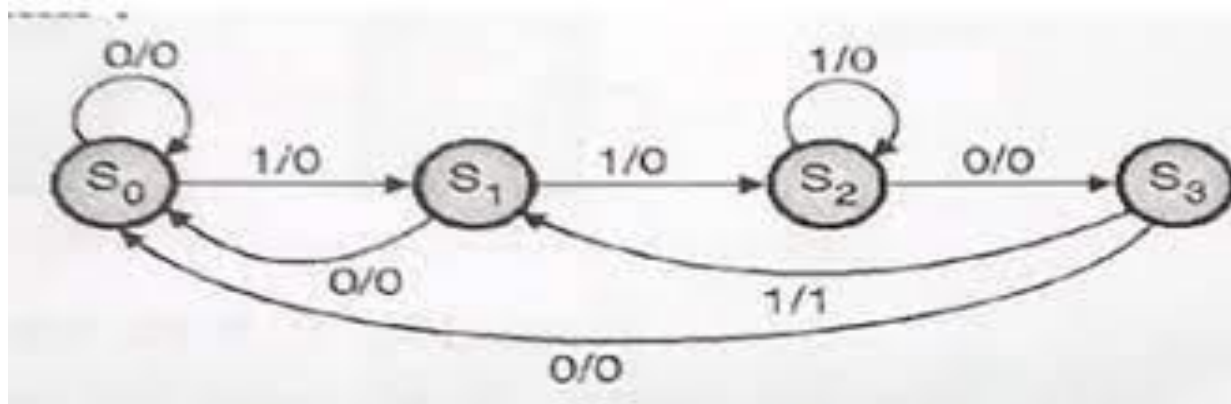
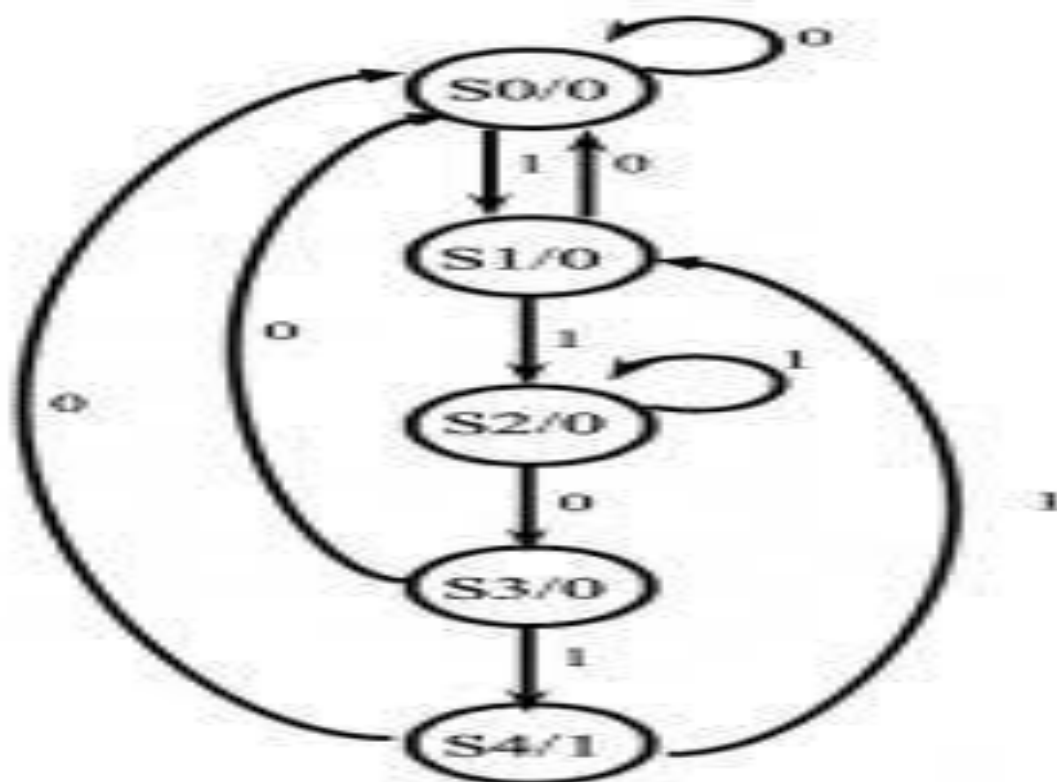
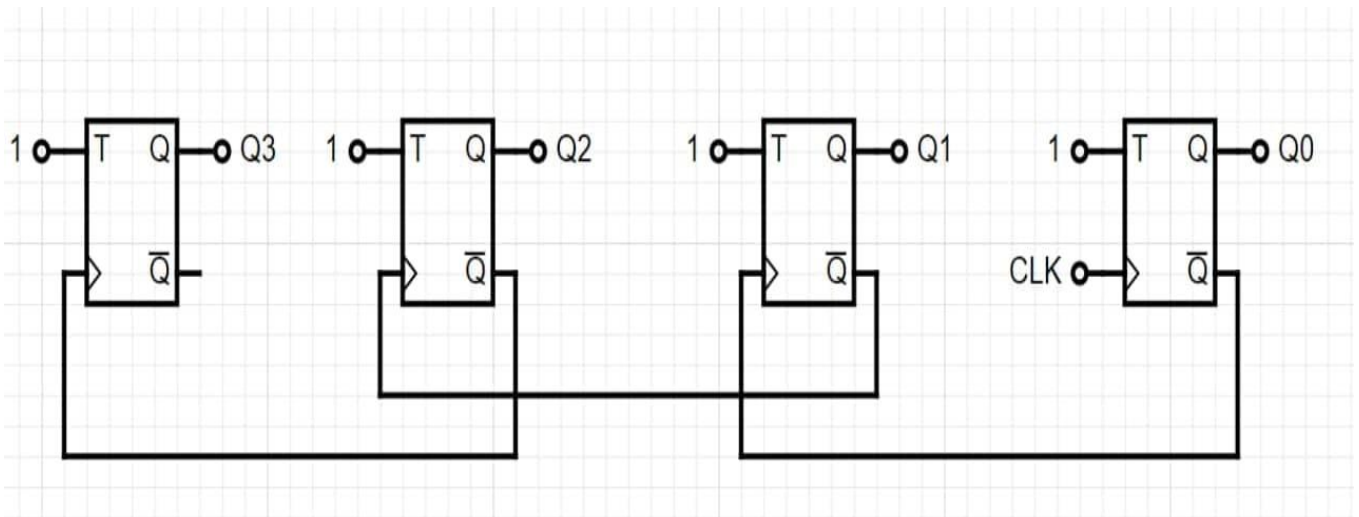


Fig8. State diagram for 1101 detector

مور:





MSB Q_3	Q_2	Q_1	LSB Q_0	Decimal Value
0	0	0	0	0
0	0	0	1	1
0	0	1	0	2
0	0	1	1	3
0	1	0	0	4
0	1	0	1	5
0	1	1	0	6
0	1	1	1	7
1	0	0	0	8
1	0	0	1	9
1	0	1	0	10
1	0	1	1	11
1	1	0	0	12
1	1	0	1	13
1	1	1	0	14
1	1	1	1	15
0	0	0	0	full reset

Process statement is a concurrent statement.

but the statements within the process executes sequentially not concurrently

it includes 3 Parts:

1. sensitivity list
2. sequential circuit
3. combinational circuit

sequential circuits property:

1. need a memory
2. use both current state and input for output
3. has a clock
4. has a feedback line

