LRS触場器: Q(n1) = S+RQ				
JK触发器: Q(H) = JQ + FQ				
丁触发器: $Q^{(nH)} = TQ + TQ$				
D触发器: Q(nt1)=D				
2. ① 新出函数和识励函数表达式:				
$D_1 = \overline{Q_2}^{(n)}, D_2 = Q_1^{(n)}, D_3 = Q_2^{(n)}$				
刚由触发器的次态方程。 $Q_1^{(nr1)}=D_1=\overline{Q_2}^{(n)}, Q_2^{(nr1)}=D_2=Q_1^{(n)}, Q_3^{(nr1)}=D_3=Q_2^{(n)}$				
②根据状态方程可谓出状态,坐移者,如表所示,				
Q1 ⁿ Q2 ⁿ Q3 ⁿ	QINTI BZ	RENTI	柳地工	由状态表作出状态图如下.
0 0 0	1 0	0	ъ	(0) (0) (0) (1/1)
0 0 1	0 0	0	0	(000/0)
0 1 0	1 0	: 1	1	
0 1	0 0		1	(100/0)
1 0 0	1 1	0	0	9(10/1)
1 0 1	0 1	0	0	00/1 (10/0).
1 1 0	1	1	!	7 (10179)
1 1 1	0		\	
②由状态图和状态表作出时序图如下。				
CP		\Box		
- RI				
<u> </u>				
Q ₄				
鱼功能分析:由状态图和时序图词,我电路为六分额电路,				