cE3512 - Sistemas Digitais - Prof. Dr. Valter F. Avelino



(2021) Aula 17

Aula 17 1

#### **□**Blocos de Controle

Em sistemas digitais os registradores permitem o armazenamento e transferência de bits. Esses bits armazenados podem representar o **estado** (memorizado) do sistema digital sequencial.

Controlando-se a <u>transferência de dados entre registradores</u> pode-se controlar a <u>evolução ordenada dos estados do sistema digital ao longo do tempo</u>.

Um sistema digital sequencial que **controla saídas booleanas** com base em entradas booleanas e que possui um **comportamento específico**, ordenado no tempo (**estados**), pode ser definido como um **bloco de controle**.

### Exemplos:

- · Controle de semáforos
- · Luzes sequenciais
- Detector de senhas (chave de automóvel, controle de acesso)

1

centro universitário

CE3512 - Sistemas Digitais - Prof. Dr. Valter F. Avelino

(2021)

Aula 17

## Máquinas de Estados

### ☐ Máquinas de Estados Finitos (FSM's - Finite State Machines)

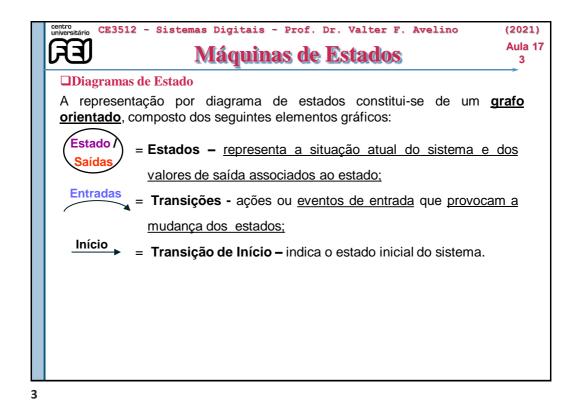
Para realizar o projeto de sistemas digitais sequenciais de controle genéricos utiliza-se um representação formal de sistemas denominada de **máquina de estados finitos** (FSM - *Finite State Machine*) ou **autômatos de estados finitos**.

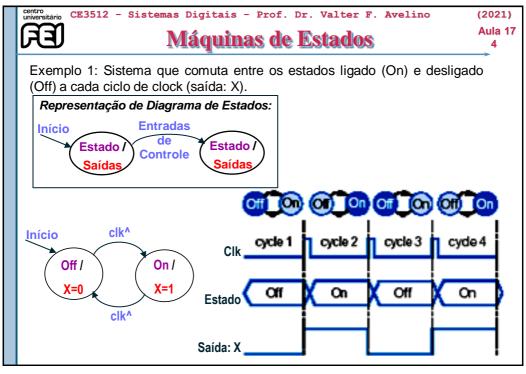
Uma Máquina de Estados (ME) é um formalismo matemático, composto de:

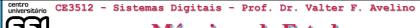
- ☐ Um conjunto limitado de estados (modos do sistema):
- ☐ Um conjunto de entradas e um conjunto de saídas (interfaces do sistema);
- ☐ Um estado inicial (estado onde a sequência começa);
- ☐ Uma descrição que indique a **evolução dos estados**, com base no estado atual e nos valores das entradas. Utilizaremos a representação de **diagramas de estados** para essa descrição.;
- ☐ Uma descrição de quais são os valores de saída em cada estado.

No nosso curso utilizaremos a abreviatura **ME** para denominar **Máquina de Estados**.

2







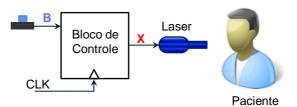
# Máquinas de Estados

(2021) Aula 17

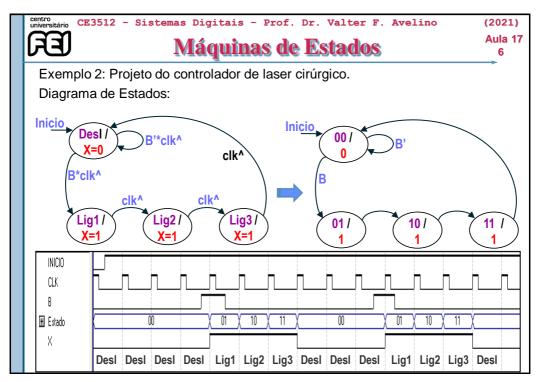
Exemplo 2: Considere o projeto de uma parte de um sistema de cirurgia a laser (para correção oftálmica ou remoção de cicatrizes). Esse sistema exige o funcionamento de um laser durante um intervalo de tempo preciso. O

cirurgião pressiona um botão B e o laser deve permanecer ativado por exatamente 30 ns. Considere que o sinal de relógio (clock) tem período de 10 ns (100 MHz). Assim, o sistema de controle do laser deve apresentar as seguintes características:

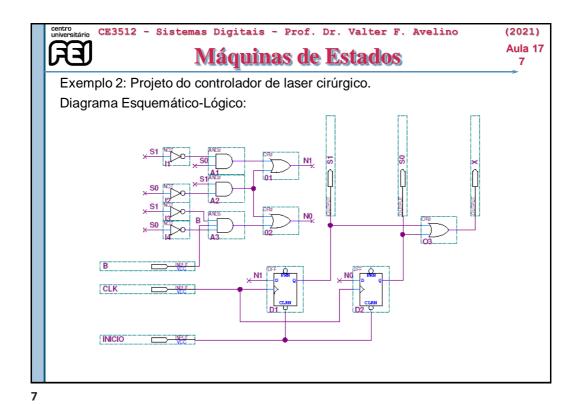
- O número de períodos de relógio em que o laser deve permanecer ativado é igual a 3;
- O botão B (B=1) dispara um pulso de 30 ns de laser;
- A saída X (X=1) mantém o laser ligado enquanto permanecer ativo (NL1).

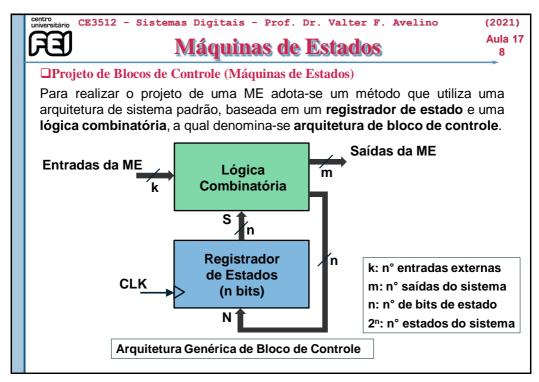


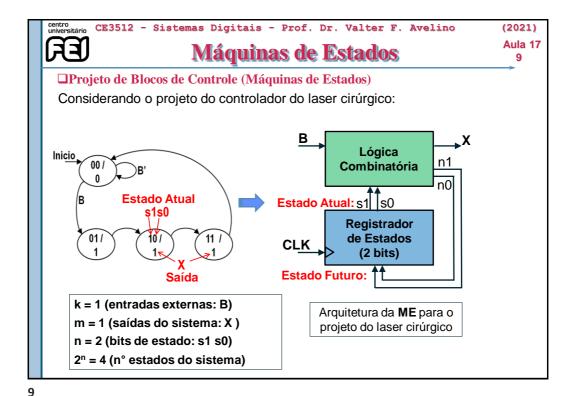
5

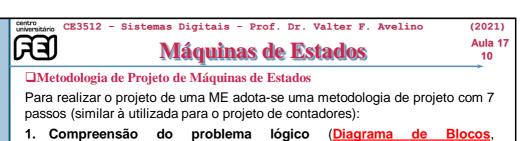


6









- representando as entradas e saídas do sistema);
- 2. Representação abstrata da ME ( Diagrama de Estados);
- **3.** Descrição da arquitetura (<u>Bloco de Controle</u>: composto de registrador de estado e lógica combinatória);
- Codificação dos estados (definição de um código binário único para cada estado);
- 5. Seleção do tipo de FF (<u>Tabela de Transição do FF</u> escolhido);
- Implementação da ME (<u>Tabela de Transição de Estados</u> e minimização com <u>Mapas de Karnaugh</u>);
- Representação do circuito (<u>Diagrama Esquemático-Lógico</u>).

