

# Sincronização de Semáforos

Daniel C. de Lins Neto  
Ciência da computação  
Universidade Federal do Paraná – UFPR  
Curitiba, Brasil  
daniellins@ufpr.br

## I. INTRODUÇÃO

O circuito foi produzido com o propósito de organizar o cruzamento hipotético da Figura 1.

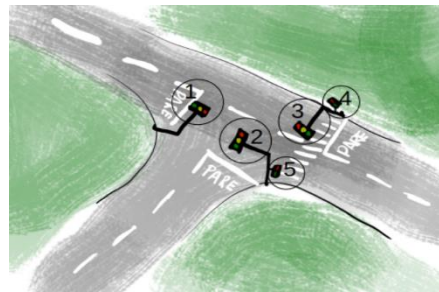


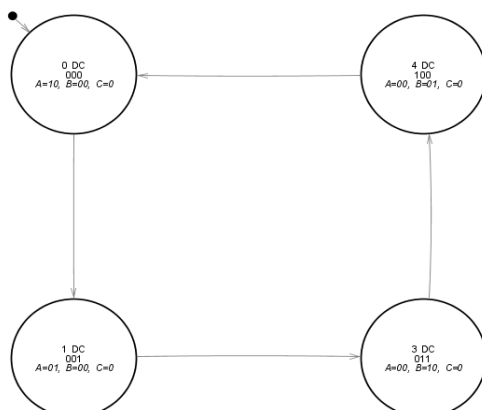
Figura 1. Retirada de [1].

O objetivo era fazer com que os semáforos 1 e 3 funcionassem de maneira contrária ao 2, e quando botão do semáforo de pedestre fosse pressionado, após o próximo sinal amarelo todos deveriam ficar vermelhos, exeto o 4 e 5, que deveriam ficar verdes. Todo o circuito, desde da prototipação da máquina de moore, até a diagramação das tabelas verdades foram feitas pelo autor no *Digital* [2].

## II. DESENVOLVIMENTO

Por início procurou-se compreender bem do que se tratava o problema. Notou-se que os semáforos 1 e 3 trabalhavam de forma igual em qualquer caso, de maneira análoga, os semaforos de pedestre 4 e 5 também, fazendo com que assim, nos dois casos, ambos pudessem ser tratados como um semáforo só. Com isso em vista, foi escolhida com qual tipo de máquina de estados o circuito funcionária, sendo selecionada a de Moore por ser mais fácil de ser sincronizada por um clock.

Para a confecção do sistema os semáforos 1 e 3 foram chamados de “A”, o 2 de “B”, os 4 e 5 de “C” e o botão de “D”. Então primeriramente trabalhou-se o sistema como se não existisse botão, obtendo a Figura 2.



Após isso, criou-se mais 2 estados, que transformariam “C” em 1 quando o botão fosse apertado e “A” ou “B” fossem amarelos, e mais dois estados que fariam com que “C” se transformace em 1 após um estado de quando o botão fosse apertado, caso “A” ou “B” fossem verdes, resultando na Figura 3.

Figura 2. Sendo 10 verde, 01 amarelo e 00 vermelho.

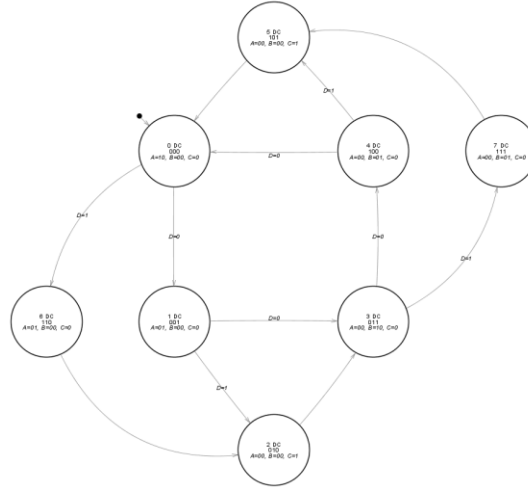


Figura 3. Resultado final.

Após isso foi criada a tabela verdade, presente na figura 4.

| Z2n | Z1n | Z0n | D | Z2n+1 | Z1n+1 | Z0n+1 | A1 | A0 | B1 | B0 | C |
|-----|-----|-----|---|-------|-------|-------|----|----|----|----|---|
| 0   | 0   | 0   | 0 | 0     | 0     | 1     | 1  | 0  | 0  | 0  | 0 |
| 0   | 0   | 0   | 1 | 1     | 1     | 0     | 1  | 0  | 0  | 0  | 0 |
| 0   | 0   | 1   | 0 | 0     | 1     | 1     | 0  | 1  | 0  | 0  | 0 |
| 0   | 0   | 1   | 1 | 0     | 1     | 0     | 0  | 1  | 0  | 0  | 0 |
| 0   | 1   | 0   | 0 | 0     | 1     | 1     | 0  | 0  | 0  | 0  | 1 |
| 0   | 1   | 0   | 1 | 0     | 1     | 1     | 0  | 0  | 0  | 0  | 1 |
| 0   | 1   | 1   | 0 | 1     | 0     | 0     | 0  | 0  | 1  | 0  | 0 |
| 0   | 1   | 1   | 1 | 1     | 1     | 1     | 0  | 0  | 1  | 0  | 0 |
| 1   | 0   | 0   | 0 | 0     | 0     | 0     | 0  | 0  | 0  | 1  | 0 |
| 1   | 0   | 0   | 1 | 1     | 0     | 1     | 0  | 0  | 0  | 1  | 0 |
| 1   | 0   | 1   | 0 | 0     | 0     | 0     | 0  | 0  | 0  | 0  | 1 |
| 1   | 0   | 1   | 1 | 0     | 0     | 0     | 0  | 0  | 0  | 0  | 1 |
| 1   | 1   | 0   | 0 | 0     | 1     | 0     | 0  | 1  | 0  | 0  | 0 |
| 1   | 1   | 0   | 1 | 0     | 1     | 0     | 0  | 1  | 0  | 0  | 0 |
| 1   | 1   | 1   | 0 | 1     | 0     | 1     | 0  | 0  | 0  | 1  | 0 |
| 1   | 1   | 1   | 1 | 1     | 0     | 1     | 0  | 0  | 0  | 1  | 0 |

Figura 4. Sendo  $Z_{n+1}$  o próximo estado.

Gerando as simplificações dos circuitos foi obtido a Figura 5.

$$Z_2^{n+1} = (D \wedge \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n)$$

$$Z_1^{n+1} = (D \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n)$$

$$Z_0^{n+1} = (\bar{D} \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (D \wedge \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge Z_2^n) \vee (\bar{D} \wedge \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (D \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge Z_2^n)$$

$$Z_0^{n+1} = (\bar{D} \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (D \wedge \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge Z_2^n) \vee (D \wedge Z_0^n \wedge Z_1^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge Z_2^n) \vee (\bar{Z}_0^n \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n)$$

$$Z_0^{n+1} = (\bar{D} \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (D \wedge \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge Z_2^n) \vee (D \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge Z_2^n) \vee (\bar{Z}_0^n \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n)$$

$$A1 = \bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n$$

$$A0 = (Z_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge Z_2^n)$$

$$B1 = Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n$$

$$B0 = (\bar{Z}_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge Z_2^n) \vee (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge Z_2^n)$$

$$C = (Z_0^n \wedge Z_1^n \wedge \bar{Z}_2^n) \vee (Z_0^n \wedge \bar{Z}_1^n \wedge Z_2^n)$$

Figura 5.

Apartir disso foi criado o circuito, representado pela Figura 6.

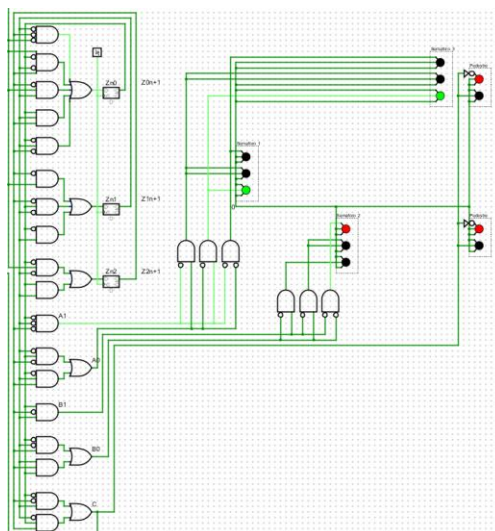


Figura 6.

E por último, foi criado um latch tipo SR, que pode ser visto na Figura 7, usado para armazenar a informação de quando o botão for pressionado, sendo resetado quando o semáforo de pedestre estiver verde.

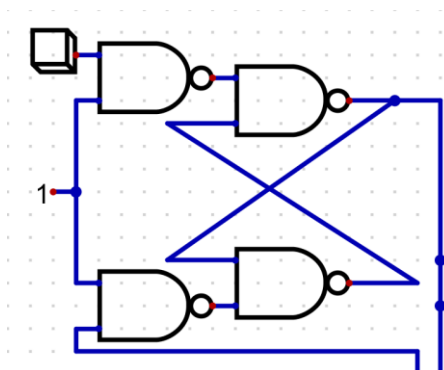


Figura 7. Latch SR com enable fixo em 1.

### III. CONCLUSÃO

Com a construção do circuito, foi desenvolvido ainda mais o domínio do autor sobre portas lógicas e máquinas de estados, além da percepção da já possibilidade de programar objetos que tenham uso prático no dia a dia.

### IV. REFERÊNCIAS

[1] Disponível em:

[https://ufprvirtual.ufpr.br/pluginfile.php/1678571/mod\\_resource/content/0/Trabalho2.pdf](https://ufprvirtual.ufpr.br/pluginfile.php/1678571/mod_resource/content/0/Trabalho2.pdf)

[2] Disponível em:

[https://ufprvirtual.ufpr.br/pluginfile.php/1678571/mod\\_resource/content/0/Trabalho2.pdf](https://ufprvirtual.ufpr.br/pluginfile.php/1678571/mod_resource/content/0/Trabalho2.pdf)