

Esercizio per martedì 19 novembre 2019

- 1) Esercizio 3.22 pg. 117 Harris. Descrivere a parole il comportamento della macchina il cui diagramma degli stati è riportato nella Figura 3.69. Utilizzando codifica binaria per gli stati, costruire la tabella delle transizioni e quella delle uscite. Scrivere le espressioni booleane di stato prossimo e di uscita e disegnare lo schema completo della FSM.

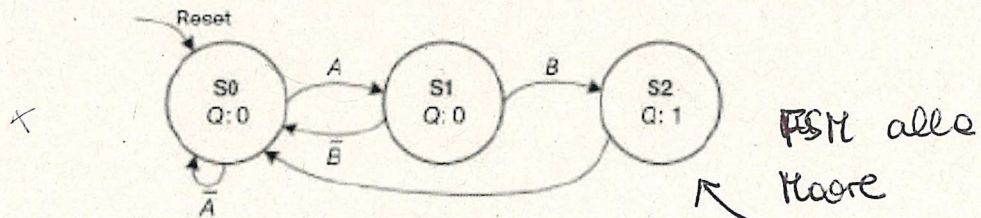


Figura 3.69 Diagramma degli stati.

- 2) Esercizio 3.30, pg.119 Harris. Progettare una FSM con un ingresso, A, e due uscite, X e Y. X deve valere 1 se A ha assunto il valore 1 per almeno tre cicli di clock (non necessariamente consecutivi) mentre Y deve valere 1 se A ha assunto il valore 1 in due cicli consecutivi di clock. Tracciare il diagramma degli stati, la tabella delle transizioni e quella delle uscite, le espressioni booleane di stato prossimo e di uscita e lo schema completo della FSM. Si utilizzino FF-D.

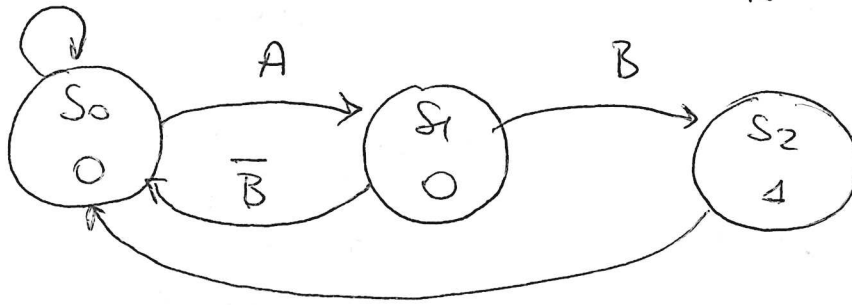


Tabelle degli stati

| STATO Presente | Input | | STATO Prossimo | Uscita |
|-------------------|--------------|--------------|-------------------|--------|
| f | A | B | S' | z |
| S_0 | 0 | — | S_0 | 0 |
| S_0 | 1 | — | S_1 | 0 |
| S_1 | — | 0 | S_0 | 0 |
| S_1 | — | 1 | S_2 | 0 |
| S_2 | — | — | S_0 | 1 |

La macchina manda l'uscita ad 1 se $A=1$ seguito da $B=1$

● CODIFICA BINARIA DEGLI STATI

$q_1 q_0$
 $S_0 \rightarrow 00$
 $S_1 \rightarrow 01$
 $S_2 \rightarrow 10$

Tabella delle Transizioni
con codifica degli stati

| STATO Presente | IN | STATO Prossimo |
|-------------------|-------|----------------|
| $Q_1 Q_0$ | $A B$ | $Q_1' Q_0'$ |
| 0 0 | 0 - | 0 0 |
| 0 0 | 1 - | 0 1 |
| 0 1 | - 0 | 0 0 |
| 0 1 | - 1 | 1 0 |
| 1 0 | - - | 0 0 |

La macchina è alla Moore $\rightarrow z$
non dipende dagli ingressi ma dallo
stato presente soltanto.

| STATO PRES. | uscita |
|-------------|--------|
| $Q_1 Q_0$ | z |
| 0 0 | 0 |
| 0 1 | 0 |
| 1 0 | 1 |

Si utilizzino FF-D \Rightarrow la

tabella di eccitazione del FF-D

$Q = \text{STATO Presente}$

$Q' = \text{STATO futuro}$

| Q | Q' | D |
|-----|------|-----|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

\Rightarrow

$$D = Q'$$

Coincide
con Q'

Q_1' AB

| $Q_0 \backslash AB$ | 00 | 01 | 11 | 10 |
|---------------------|----|----|----|----|
| 00 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 01 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| 11 | - | - | - | - |
| 10 | 0 | 0 | 0 | 0 |

$$Q_1' = Q_0 B$$

Q_0' AB

| $Q_1 \backslash AB$ | 00 | 01 | 11 | 10 |
|---------------------|----|----|----|----|
| 00 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| 01 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 11 | - | - | - | - |
| 10 | 0 | 0 | 0 | 0 |

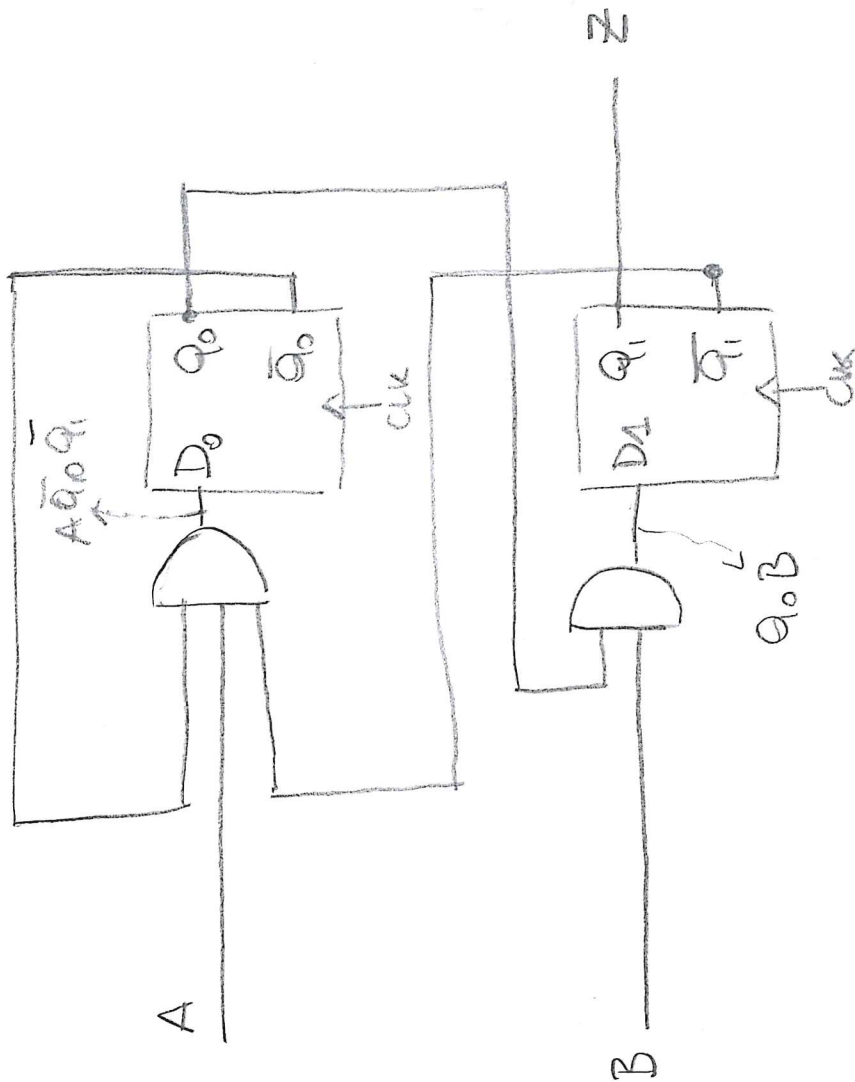
$$Q_0' = \overline{Q_1} \overline{Q_0} A$$

Z Q_0

| $Q_1 \backslash Q_0$ | 0 | 1 |
|----------------------|---|---|
| 0 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | - |

$$Z = Q_1$$

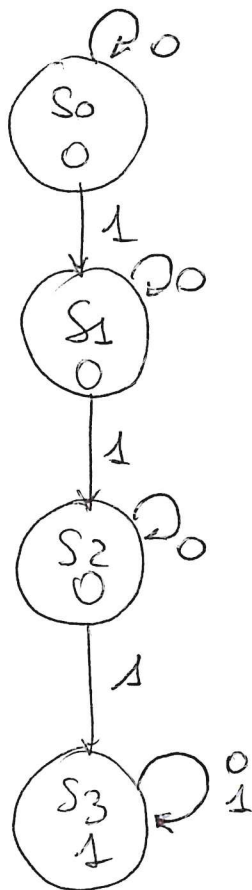
La Perte correspondante
sera dunque:



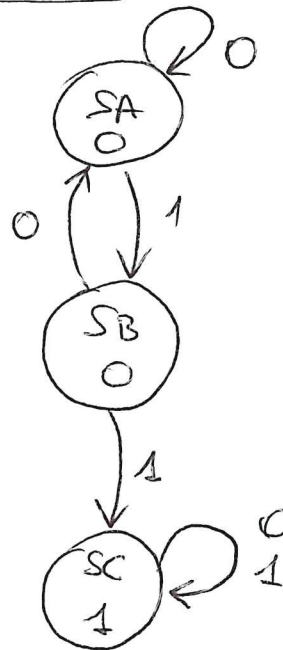
Conviene considerare due macchine a stati fatti separate: una con uscita x e l'altra con uscita y .

DIAGRAMMI DEGLI STATI

x



y



* Si sintetizza la rete con FF-D

X

STATO
PRESENTE

A

0

1

S₀

S₀

S₁

S₁

S₁

S₂

S₂

S₂

S₃

S₃

S₃

S₃

STATO PROSSIMO

USCITA X

STATO

S₀

0

S₁

0

S₂

0

S₃

1

• CODIFICA DEGLI STATI

| STATO | q ₁ q ₀ |
|----------------|-------------------------------|
| S ₀ | 00 |
| S ₁ | 01 |
| S ₂ | 11 |
| S ₃ | 10 |

| IN STATO q ₁ q ₀ | A | 0 | 1 |
|--|---|----|----|
| 00 | | 00 | 01 |
| 01 | | 01 | 11 |
| 11 | | 11 | 10 |
| 10 | | 10 | 10 |

| q ₁ | q ₀ | X | 0 | 1 |
|----------------|----------------|---|---|---|
| 0 | | | 0 | 0 |
| 1 | | | 1 | 0 |

$$\Rightarrow X = q_1 \overline{q_0}$$

• SI CONSIDERA UNA RETE LSE

UTILIZZA FF-D $\Rightarrow Q' = D$

Q_1'

| A | $q_1 q_0$ | | | |
|---|-----------|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 | 1 | 1 |

$$q_1' = q_1 + Aq_0$$

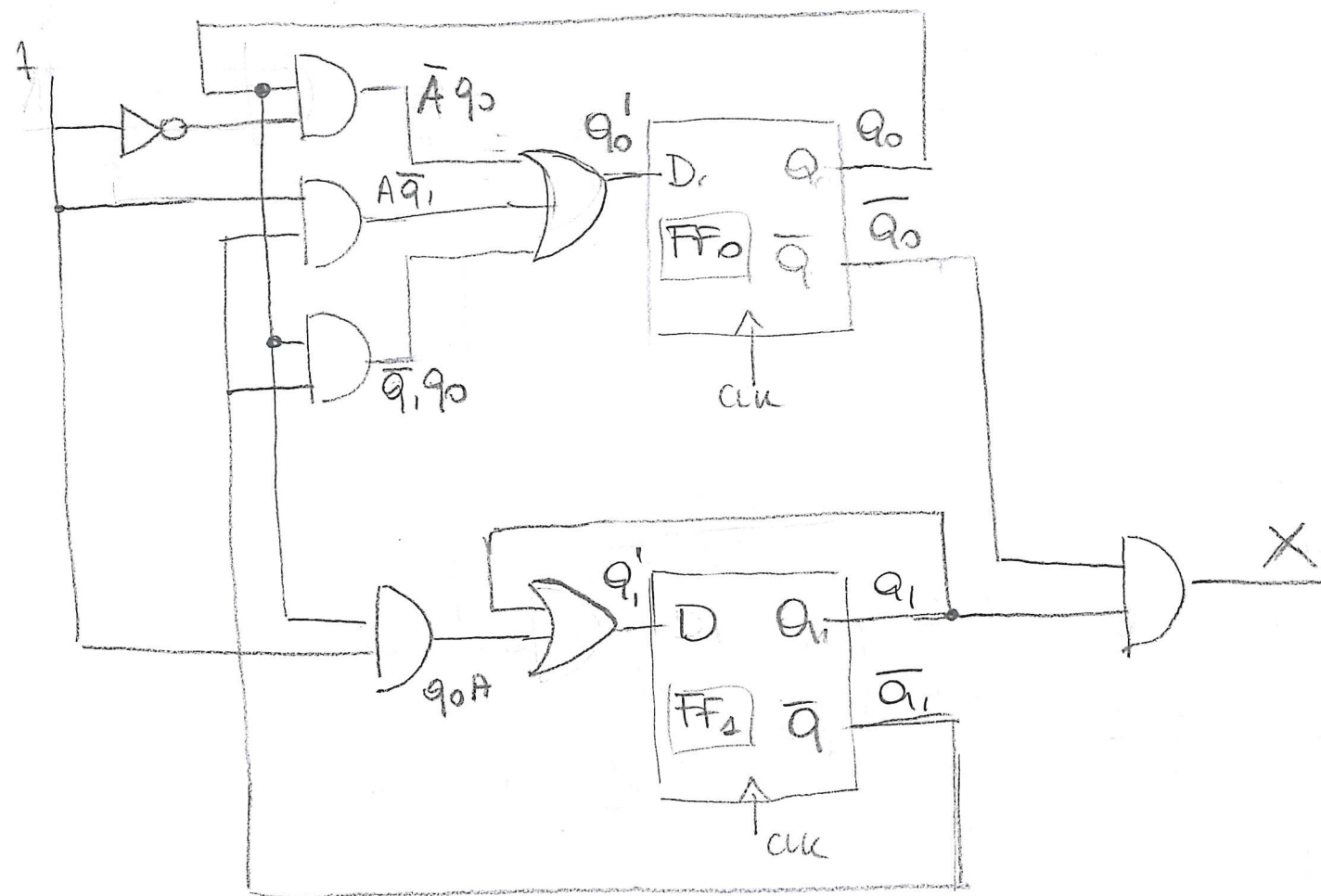
Q_0'

| A | $q_1 q_0$ | | | |
|---|-----------|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| 1 | 1 | 1 | 0 | 0 |

$$q_0' = \bar{A}q_0 + A\bar{q}_1 + \bar{q}_1q_0$$

per le
altee

La rete sarà così fatta:



Y

IN A

STATO PRES

| | | |
|----|----|----|
| | 0 | 1 |
| SA | SA | SB |
| SB | SA | SC |
| SC | SC | SC |

STATO FUTURO

STATO Y

| | |
|----|---|
| SA | 0 |
| SB | 0 |
| SC | 1 |

COEFFICIENTI DEGLI STATI

| STATO | h ₁ | h ₀ |
|-------|----------------|----------------|
| SA | 0 | 0 |
| SB | 0 | 1 |
| SC | 1 | 1 |

TABELLA DELLE TRANSIZIONI

A

| | | |
|--------------------------------------|----|----|
| | 0 | 1 |
| h ₁ h ₀ SA) 00 | 00 | 01 |
| SB) 01 | 00 | 11 |
| SC) 11 | 11 | 11 |
| 10 | - | - |

L'USCITA NON DIPENDE DALL'INGRESSO A
ma solo dallo stato

h₀

h₁

| | | |
|---|---|---|
| | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 0 |
| 1 | - | 1 |

$Y = h_1$

Perché si utilizzano FF-D $\Rightarrow D_i = h_i$

h₁'

h₀'

A

| | | | | |
|---|----|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | - |
| 1 | 0 | 1 | 1 | - |

h₀'

h₁'

A

| | | | | |
|---|----|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | - |
| 1 | 1 | 1 | 1 | - |

↓

$$h_1' = h_1 + A h_0$$

$$h_0' = A + h_1$$

$$Y = h_1$$

Questa parte della rete sarà
così fatta:

