

### 0.1. Ejercicio 1

En este ejercicio se implementará un sistema de control para un tanque de agua, el cual cuenta con dos sensores, I y S los cuales indican si el tanque está lleno, justo en la mitad o vacío. Las condiciones de diseño serán las siguientes:

- Cuando está vacío ( $I=0$ ,  $S=0$ ) deben prenderse las dos bombas  $B_0$  y  $B_1$ .
- Cuando esté lleno ( $I=1$ ,  $S=1$ ) deben apagarse las bombas.
- Cuando esté por la mitad ( $I=1$ ,  $S=0$ ) se activará una sola bomba, pero deberán alternar entre sí cual trabaja.

Estas limitaciones se corresponden con la siguiente tabla de verdad:

I	S	$B_1$	$B_2$
0	0	1	1
0	1	x	x
1	0	Alternado	
1	1	0	0

A partir de aquí se diseñó la siguiente FSM.

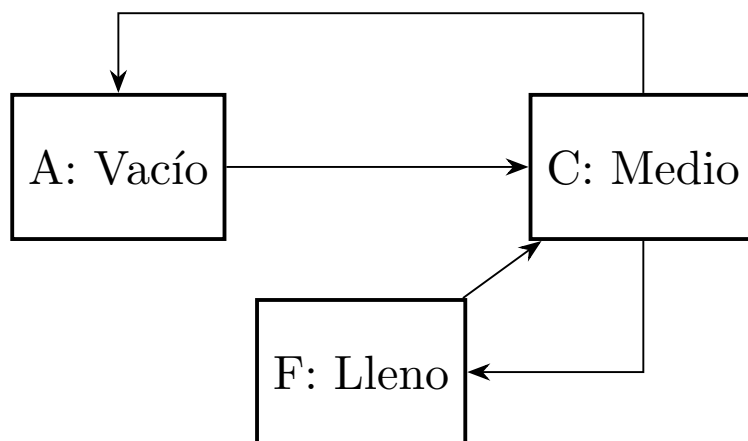


Figura 1: Finite state machine.

A partir de aquí se puede hacer una tabla de transiciones.

Estado Actual	Estado Futuro				Salida	
	I-S 0-0	I-S 0-1	I-S 1-0	I-S 1-1	Both	Toggle
A	x	x	B	x	1	0
B	A	x	x	C	0	1
C	x	x	B	x	0	

Tabla 1: Tabla de transiciones

A partir de la tabla (1) y la figura (3) se puede llegar a la siguiente tabla, donde  $y_i$  es la salida de los flip-flops e  $Y_i$  es la entrada.

Estado Actual	Codificación	Estado Futuro				Salida	
		$Y_2 - Y_1$ I-S 0-0	$Y_2 - Y_1$ I-S 0-1	$Y_2 - Y_1$ I-S 1-0	$Y_2 - Y_1$ I-S 1-1	Ambos	Toggle
A	00	x	x	01	x	1	0
B	01	00	x	x	11	0	1
C	10	x	x	01	x	0	0
D	11	x	x	x	x	x	x

Donde la variable ambos hace referencia a cuando se deben prender ambas bomba y la variable Toggle a cuando debe prenderse una solo e intercambiar.

De aquí se pasa a resolver los mapas de karnaugh para cada variable: 0,2,4,7,8,9,10,11,12 1,3,5,6,13,14,15  
08green 7red 81orange  
blue

De aquí se obtienen los siguientes circuitos para la FSM:



Figura 2: Circuito FSM.

y agregando el siguiente circuito lógico permite implementar la función de toggle junto a la lógica de salida.



Figura 3: Circuito FSM.