



# **Cursos Abiertos de Programación de Sistemas Embebidos**

**Nivel 1 - Introducción a la Programación de Microcontroladores  
Modelado y Máquina de Estados Finitos**

**Profesores: Ing. Eric Pernia, Dr. Ing. Pablo Gomez**



Asociación Civil para la Investigación,  
Promoción y Desarrollo de los  
Sistemas Electrónicos Embebidos





# Temario

- Modelado en sistemas embebidos.
- Máquina de Estados Finitos.
- Implementación de MEF en C.

## ¿Qué es un Modelo?

- Un **modelo** es una **representación simplificada de un sistema** que contempla las propiedades importantes del mismo desde un determinado punto de vista.
- El uso de modelos es una actividad arraigada en técnicos e ingenieros y probablemente tan antigua como la propia ingeniería.
- Los modelos de mayor utilidad se caracterizan por ser:
  - **Abstractos.** Enfatizan los aspectos importantes del sistema y eliminan los aspectos irrelevantes.
  - **Comprensibles.** Expresados en forma fácilmente perceptible por los observadores.
  - **Precisos.** Representan fielmente el sistema modelado.
  - **Predictivos.** Pueden utilizarse para responder cuestiones sobre el sistema Modelado.
  - **Económicos.** Mucho más baratos de construir y estudiar que el propio Sistema.

## ¿Qué es un Modelo?

- Los modelos empleados para crear software para sistemas embebidos, además de servir para **lograr un conocimiento más profundo del problema**, también se utilizan como elementos de entrada para la **generación de código**.
- La mayoría de los enfoques actuales en el desarrollo de software basado en modelos coinciden en:
  - Utilizar una **representación gráfica del sistema a desarrollar**.
  - Describir el sistema con un cierto grado de **abstracción**.
  - Generar **código ejecutable para el sistema embebido partiendo del propio modelo**.

# Máquina de Estados Finitos (MEF)

- Un **modelo** altamente utilizado es el de **máquina de estados finitos**.
- Constituye una herramienta gráfica utilizada tradicionalmente para modelar el comportamiento de sistemas electrónicos e informáticos.
- Una MEF (o FSM en inglés) es un **modelo computacional**, basado en la **teoría de autómatas**, que se utiliza para describir sistemas cuyo comportamiento depende de los eventos actuales y de los eventos que ocurrieron en el pasado.
- En cada instante de tiempo la máquina se encuentra en un estado, y dependiendo de las entradas, actuales y pasadas, que provienen del ambiente, la máquina cambia o no cambia de estado, pudiendo realizar acciones que a su vez influyen en el ambiente.

- Existen muchos **sistemas** que pueden describirse como un conjunto de estados finitos.
- Un **programa** puede estructurarse de acuerdo a los estados propuestos.
- Son propensos a caber en esta metodología los **programas que interactúan con el usuario** (por ejemplo, teclado, display, data entry, alarmas, configuración, etc).
- Un programa que posee una “maquina de estados finitos” es **fácil de mantener** ya que se pueden agregar o quitar estados sin modificar el resto.

- El modelado puede hacerse utilizando “diagrama de estados” o “tabla de estados”.
- La máquina de estados va cambiando de estados según indiquen los “flags” de estado.
- Existen reglas bien definidas para cambiar de estado.
- Cada transición implica diferentes respuestas del sistema.
- Existen dos tipos de implementaciones de MEF:
  - Moore.
  - Mealy. } Difieren en la forma en que se produce la salida.

## Moore

- La **salida** del sistema depende del **estado actual**.
- El **siguiente estado** depende de la **entrada** y del **estado actual**.
- Puede haber **múltiples estados** con la **misma salida**, pero cada uno de ellos es un estado diferente.
  - Por ejemplo, un controlador de Semáforos.



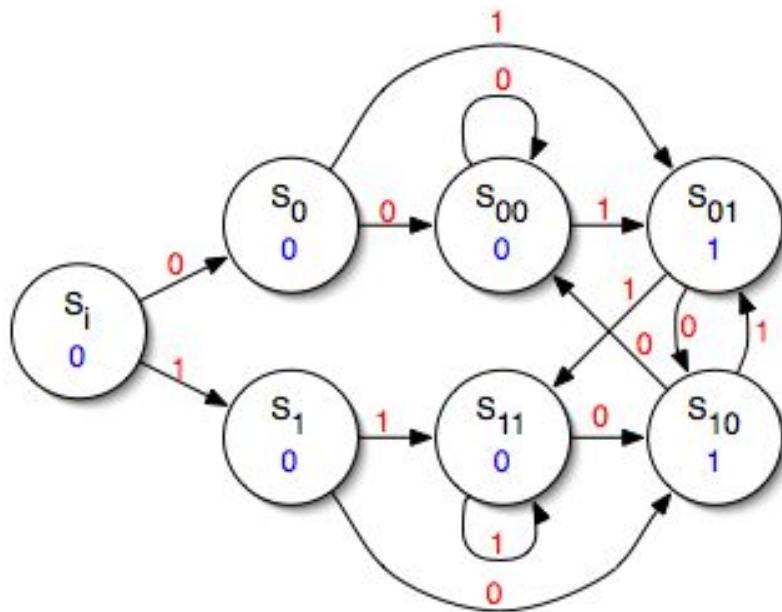
## Mealy

- La salida depende del estado actual y la entrada.
- El siguiente estado depende de la entrada y del estado actual.
- Las diferentes salidas son necesarias para el cambio de estado.
  - Por ejemplo, el movimiento de un robot donde las salidas producen un cambio en el estado (en movimiento-detenido-parado-sentado).

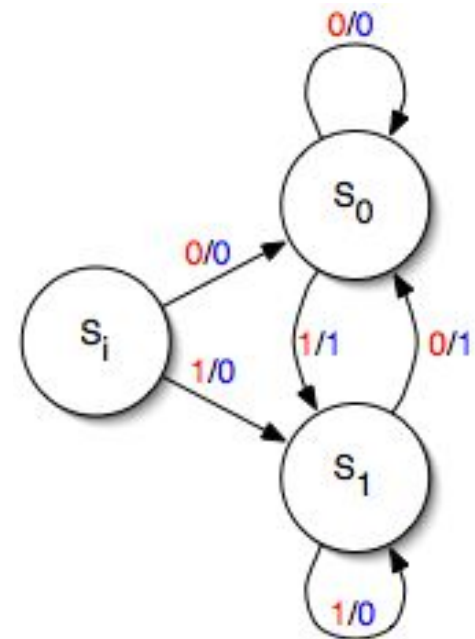
## Ejemplo:

- Detector de flanco: la salida es la XOR de las dos entradas más recientes.

Moore:



Mealy:



Estados  
Entradas  
Salidas

# Máquina de Estados Finitos (MEF)

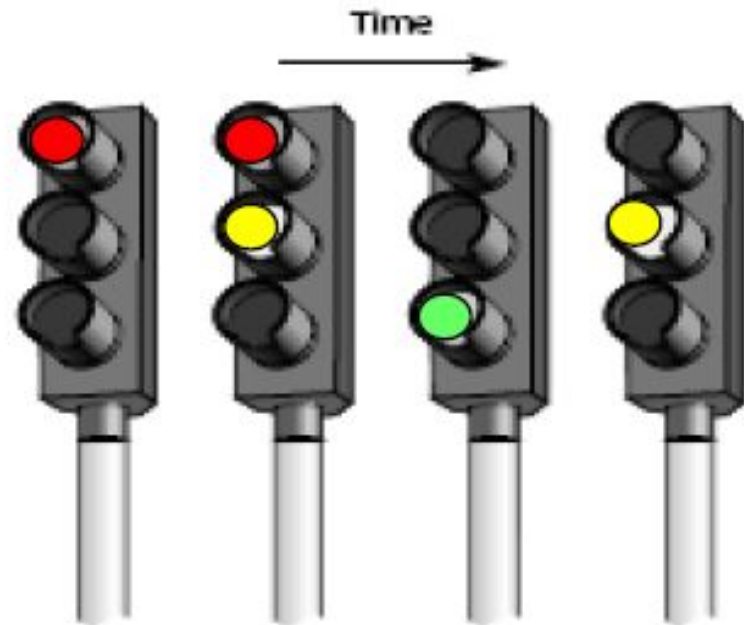
En general en Sistemas Embebidos la transición entre estados se puede dar por:

- **Tiempo:** depende solamente del paso del tiempo.
  - Ej: en el estado A la función a se ejecuta por x seg, luego se pasa al estado B en donde la función b se ejecuta por y seg y así sucesivamente.
- **Tiempo-entradas:** la transición entre estados depende del tiempo y de las entradas.
  - Ej: el sistema se mueve del estado A al B si una entrada particular se recibe dentro de un intervalo de tiempo.
- **Entradas-Salidas:** la transición entre estados depende de las entradas (sensores) y las salidas (actuadores).

## Ejemplo 1: Semáforo

Estados:

- 1-rojo
- 2-rojo-amarillo
- 3-verde
- 4-amarillo



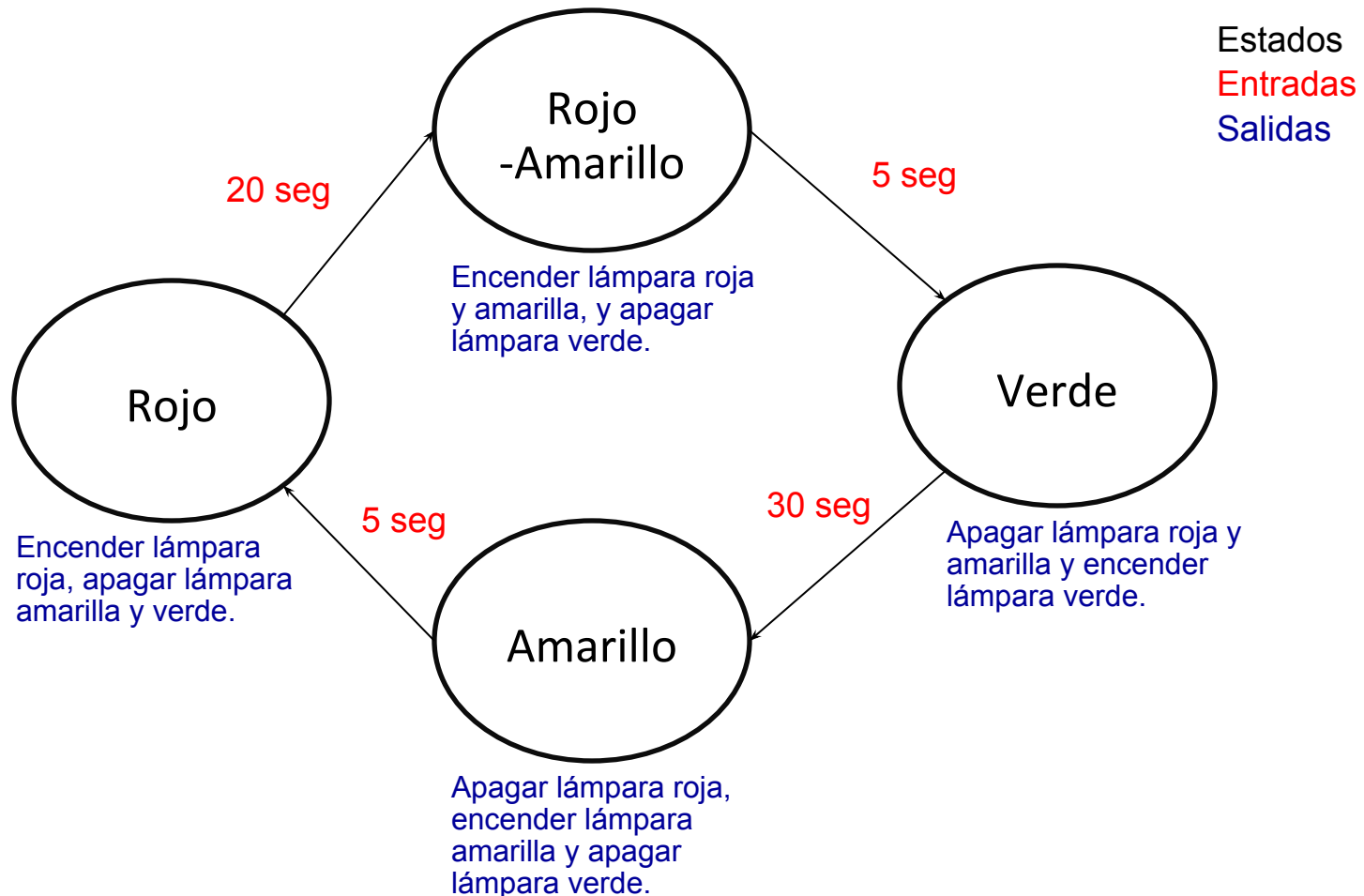
¿Qué tipo de MEF utilizaría para describirlo,  
Moore o Mealy?

Podemos utilizar ambos modelos, en particular el de Moore, veamos el por qué:

- ¿Cuál es la entrada?
  - Tiempo transcurrido.
- Analicemos las posibles salidas del sistema:
  - Si estoy en estado Rojo. Encender lámpara roja, apagar lámpara amarilla y verde.
  - Si estoy en estado Rojo-Amarillo. Encender lámpara roja y amarilla, y apagar lámpara verde.
  - Si estoy en estado Amarillo. Apagar lámpara roja y amarilla y encender lámpara verde.
  - Si estoy en estado Verde. Apagar lámpara roja, encender lámpara amarilla y apagar lámpara verde.
- Vemos que la salida depende únicamente del estado actual.  
*Condición de Moore.*
- Los cambios de estado dependen del estado actual y del tiempo transcurrido (entrada). *Condición de Moore o Mealy.*

→ *Cumple ambas condiciones de Moore.*

Diagrama de estados del ejemplo de semáforo:



- Implementación con switch-case o múltiples if:

```
// Nuevo tipo de datos enumerado llamado estadoMEF
```

```
typedef enum{ESTADO_INICIAL, ESTADO_1, ESTADO_2, ESTADO_N} estadoMEF;
```

```
// Variable de estado (global)
```

```
estadoMEF estadoActual;
```

```
// Prototipos de funciones
```

```
void InicializarMEF(void );
```

```
void ActualizarMEF(void);
```





# Implementaciones de MEF en C

// Programa principal

```
int main (void){  
    ...  
    InicializarMEF();  
    ...  
    while(1){  
        ...  
        ActualizarMEF();  
        ...  
    }  
    return 0;  
}
```

// Función Inicializar MEF

```
void InicializarMEF(void){  
    estadoActual = ESTADO_INICIAL;  
}
```

// Función Actualizar MEF

```
void ActualizarMEF(void){  
    switch (estadoActual) {  
        case ESTADO_INICIAL:{  
            // Actualizar salida en el estado  
            salidas = valores;  
            // Chequear condiciones de transición de estado  
            if(condicionesDeTransición == TRUE){  
                // Cambiar a otro estado  
                estadoActual = ESTADO_N;  
            }  
        }  
        break;  
        case ESTADO_1:{  
            ...  
        }  
        break;  
    }
```

```
case ESTADO_N:{  
    ...  
}  
break;  
default:{  
    //Si algo modificó la variable estadoActual  
    // a un estado no válido llevo la MEF a un  
    // lugar seguro, por ejemplo, la reinicio:  
    InicializarMEF();  
}  
break;  
}  
}
```

- Ahora vamos a programarlo, ¡Manos a la Obra!





# Bibliografía

- Clases de la asignatura “Sistemas Digitales” de la UNQ. Profesores: Ing. José Juárez e Ing. Eric Pernia.
- “Seminario de Sistemas embebidos” de la FI-UBA. Profesor Ing. Juan Manuel Cruz.
- Cohortes anteriores de CAPSE



¡Muchas gracias!

Seguinos:



/ProyectoCIAA



/ProyectoCIAA



@ProyectoCIAA



[www.proyecto-ciaa.com.ar](http://www.proyecto-ciaa.com.ar)