## Sheet1

Initial State	Temporary Output	Input	Next State	Output	Action on Output
0	null	Α	0	ħ=anababi(A)	temp_out = null
0	null	а	1	h=anababi(a)	temp_out = a
1	sadis(λ)	а	0	rabee(λ)	temp_out = null
1	anababi(a)	а	0	9	temp_out = null
1	anababi(e)	а	0	<b>ዀ</b>	temp_out = null
3	sadis(λ)	а	0	rabee(λ)	temp_out = null
0	null	е	1	ħ=anababi(e)	temp_out = e
0	null	E	1	ሌ=anababi(E)	temp_out = E
1	sadis(λ)	E	0	hamis(λ)	temp_out = null
1	anababi(a)	е	0	0	temp_out = null
1	anababi(e)	е	0	Ò	temp_out = null
1	anababi(E)	E	0	%	temp_out = null
1	sadis(λ)	е	2	geez(λ)	temp_out = out
2	geez(λ)	е	0	hamis(λ)	temp_out = null
3	sadis(λ)	E	0	hamis(λ)	temp_out = null
3	sadis(λ)	е	2	geez(λ)	temp_out = out
0	null	i	1	ሊ=anababi(i)	temp_out = i
1	sadis(λ)	i	0	salis(λ)	temp_out = null
1	anababi(i)	i	0	<b>ሚ</b>	temp_out = null
3	sadis(λ)	i	0	salis(λ)	temp_out = null
0	null	0	1	ト=anababi(o)	temp_out = o
1	sadis(λ)	0	0	sabee(λ)	temp_out = null
1	anababi(o)	0	0	8	temp_out = null
3	sadis(λ)	0	0	sabee(λ)	temp_out = null
0	null	u	1	ሎ=anababi(u)	temp_out = u
1	sadis(λ)	u	0	kaeeb(λ)	temp_out = null
1	anababi(u)	u	0	O	temp_out = null
3	sadis(λ)	u	0	kaeeb(λ)	temp_out = null
1	sadis(λ)	W	0	z_rabee(λ)	temp_out = null
1	sadis(γ)	W	3	sadis(FW)	temp_out = out
3	sadis(λ)	W	0	z_rabee(λ)	temp_out = null
1	sadis(λ)	Υ	0	fia_mia(λ)	temp_out = null
3	sadis(λ)	Y	0	fia_mia(λ)	temp_out = null
1	sadis(∆)	δ	3	sadis(Δ2)	temp_out = out
0	null	λ	1	sadis(λ)	temp_out = out
1	anababi(E)	λ	1	sadis(λ)	$temp\_out = sadis(\lambda)$
3	sadis(δ2)	λ	1	sadis(λ)	temp_out = out
3	sadis(γW)	λ	1	sadis(λ)	temp_out = out
1	sadis(∆)	λ≠δ	1	sadis(Λ)	temp_out = out
1	sadis(λ1)	λ2	1	sadis(λ2)	temp_out = out
2	geez(λ1)	λ2	1	sadis(λ2)	temp_out = out