

Aufgabenblatt 10 Ausgabe: 21.12., Abgabe: 11.01. 12:00

Matrikelnummer(n)

Aufgabe 10.1 (Punkte 10+15+15+15)

Gekoppelte Automaten: In Aufgabe 9.3 der letzten Woche sollte eine Ampelschaltung als Moore-Automat entworfen werden. Die Schaltung verhält sich aber noch nicht realistisch, da alle Zustandsübergänge genau nach einem Takt passieren. Um längere Wartezeiten, z.B. für "Mindestlängen" bei Grünphasen, zu realisieren, könnte man, als "ad-hoc" Lösung, einfach die Zustände \mathbb{Z}_2 und \mathbb{Z}_6 durch eine Folge von Zuständen mit identischer Ausgabe ersetzen.

Wird der Automat jetzt aber mit einem Takt von 1 KHz betrieben und sollen Ampelschaltungen mit einigen Sekunden Dauer bei Rot und Gelb sowie 30 Sekunden bei Grün realisiert werden, dann ist es viel zu umständlich 30 000 Takte für die Grünphase zu codieren. Üblicherweise setzt man deshalb zwei (oder mehr) *gekoppelte Automaten* ein: einen "Hauptautomaten" der die Zustandsübergänge realisiert und einen Zähler (trivialer Automat) der für die Wartezeiten sorgt.

- (a) Beschreiben Sie (textuell), wie diese Automaten zusammenarbeiten. Welche Leitungen gehen vom Hauptautomaten zum Zähler, welche gehen zurück?
- (b) Überlegen Sie sich was passiert, wenn beide Automaten mit identischem Taktsignal arbeiten: der Taktvorderflanke? Was ist dabei zu berücksichtigen? Beschreiben Sie, wie die Ampel auf Grünphase schaltet, die Wartezeit vergeht und anschließend der Zustand "Ausgabe: grün" verlassen wird.
 - **Tipp:** bei den gekoppelten Automaten und ihren Taktschemata ist entscheidend, wann die einzelnen Zustandsübergänge stattfinden. Bei gegenseitigen Abhängigkeiten (Steuersignale, Zählerstände) kann es leicht vorkommen, dass man einen Takt "zu spät" ist.
- (c) Überlegen Sie sich was passiert, wenn die Automaten unterschiedlich getaktet sind, so dass der eine mit der Taktvorderflanke und der zweite Automat mit der Rückflanke arbeitet.
 - Wie in Aufgabenteil (b): beschreiben Sie, wie die Ampel auf Grünphase schaltet, die Wartezeit vergeht und anschließend der Zustand "Ausgabe: grün" verlassen wird.

(d) Entwerfen Sie eine einfache Ampelschaltung, ähnlich dem Beispiel aus der Vorlesung: *Abschnitt* 12.9: "*Schaltwerke – Beispiele*".

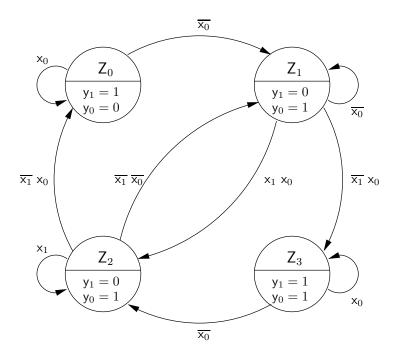
Es gibt einen zentralen Takt von 1 KHz für beide Automaten. Die Ampel soll zyklisch die vier Ausgaben {rot, rot-gelb, grün, gelb} erzeugen, wobei folgende Zeitbedingungen einzuhalten sind: Zustand | Zeitdauer

Zastaria	Zerradaer
rot	30 Sek.
rot-gelb	3 Sek.
grün	35 Sek.
gelb	5 Sek.

Zeichnen Sie das Zustandsdiagramm für den Hauptautomaten als Moore-Modell und geben sie für jeden Zustand an, welche Werte die Ausgangsleitungen (die Lampen und alle Steuerleitungen für den/die Zähler) haben. Als Taktschema können Sie eine der beiden Varianten Aufgabenteil (b) oder (c) wählen.

Aufgabe 10.2 (Punkte 10+10+10)

Schaltwerk-Analyse: Wir betrachten das Zustandsdiagramm eines Moore-Schaltwerks mit Eingängen $X=(x_0,x_1)$ und Ausgaben $Y=(y_0,y_1)$ sowie vier Zuständen Z_0,Z_1,Z_2,Z_3 . Wir codieren die Zustände Z binär mit zwei Bits (z_1,z_0) und damit $Z_0=(0,0), Z_1=(0,1), Z_2=(1,0)$ und $Z_3=(1,1)$:



- (a) Ermitteln Sie aus dem Zustandsdiagramm die zugehörigen Gleichungen für die Übergangsfunktion δ zur Berechnung des Folgezustands Z^+ aus aktuellem Zustand Z und den Eingabewerten X.
 - Eine Lösungsmöglichkeit ist das Aufstellen der Flusstafel, alternativ das Aufstellen der Übergangs- und Ausgangstabellen und dann die Logikminimierung.
- (b) Ermitteln Sie die zugehörigen Gleichungen für die Ausgangsfunktion λ zur Berechnung des Ausgangswerts Y als Funktion des aktuellen Zustands Z.
- (c) Überprüfen Sie den Automaten auf Vollständigkeit (in jedem Zustand ist für jede Eingangsbelegung mindestens ein Übergang aktiv) und Widerspruchsfreiheit (in jedem Zustand ist für jede Eingangsbelegung höchstens ein Übergang aktiv).

Aufgabe 10.3 (Punkte 5+10)

Installation und Test der GNU-Toolchain: Ziel dieser Aufgabe ist es, dass Sie selbst Zugang zu einem C-Compiler und den zugehörigen Tools haben. Wir empfehlen die GNU Toolchain mit dem gcc C-Compiler und Werkzeugen. Diese ist auf den meisten Linux-Systemen bereits vorinstalliert, so dass Sie die Befehle direkt ausführen können.

Für Windows-Systeme könnten Sie die sogenannte Cygwin-Umgebung von cygwin.com herunterladen und installieren. Im Setup von Cygwin dann bitte den gcc-Compiler und die Entwickler-Tools auswählen und mit installieren. Alternativ können Sie auch einen anderen C-Compiler verwenden, Sie müssen sich dann aber die benötigten Befehle und Optionen selbst heraussuchen.

Als dritte Alternative können Sie auf die Rechner in den PC-Poolräumen unseres RZ zurückgreifen, die PCs sind als Dual-Boot Systeme auch mit einer Linux Distribution (Ubuntu 12.04) ausgestattet.

Für einen ersten Test tippen Sie bitte das folgenden Programm ab oder laden Sie sich die Datei aufg10_3.c von der Webseite herunter. Ändern Sie dann die Datei, indem Sie ihre Matrikelnummer eintragen. Übersetzen Sie das Programm und schauen Sie sich den erzeugten Assembler- und Objektcode an.

```
#include <stdio.h>
int main( int argc, char** argv )
{ int matrikelNr = 123456;
    printf( "Meine Matrikelnummer ist %d (0x%x)\n", matrikelNr, matrikelNr );
    return 0;
}
```

- (a) Machen Sie sich mit dem Compiler und den Tools vertraut. Probieren Sie die vorgeschlagenen Befehle aus und sehen Sie sich die Ausgaben an.
 - **Hinweis:** auf x86-64 Systemen (64bit Linux) können Sie auch die gcc-Compileroption -m32 ausprobieren, um 32bit Code zu erzeugen.
- (b) Schicken Sie den Quellcode sowie den erzeugten Assemblercode und die Ausgabe des Befehls objdump -d (GNU Toolchain) an Ihren Gruppenleiter.
 - Bei Verwendung anderer Compiler und Tools bitte ebenfalls die entsprechenden Ausgabedateien generieren und einschicken.
 - Hinweis: der erzeugte Programmcode (aufg10_3.exe) muss nicht mit abgegeben werden. Verschiedene Mailserver halten Mails mit angehängten ausführbaren Programmen wegen eventuell enthaltener Viren automatisch zurück.