masage.bdf는 force\_up을 누르면 강도가 강, force\_down을 누르면 강도가 하 이다. 이들이 지속되게 하려고 T-flipflop을 이용했다. 또한, 두개 동시에 눌리면 안되게 하려고 xor게이트를 통해 두 input이 동시에 실행되는 문제를 해결을 했다. 앞의 게이트를 통과한 force\_up과 force\_down이 JK-flipflop의 input으로 입력되어 fource\_up이면 1, force\_down이면 0이 Q로 나오게 하여 이를 2\*1 MUX로 연결했다. force\_up이면 200ns동안 힘을 가하게 했고, force\_down이면 100ns동안 힘을 가하게 해서 힘의 차이를 냈다. force\_power는 파워 역할이다. force\_power가 0이면 모든 masage.bdf가 실행이 되지 않게 설정했다.

Gornai\_remotecontrol.bdf에서 neck, head, back, thigh, calf, foot의 부위를 선택하는 input이 있다. neck 버튼을 누르면 목으로 설정이 되고, head 버튼을 누르면 머리로 설정이 되고, back 버튼을 누르면 등으로 설정이 되고, thigh 버튼을 누르면 허벅지로 설정이 되고, calf 버튼을 누르면 종아리로 설정이 되고, foot 버튼을 누르면 발로 설정이 된다. 부위를 선택하는 input와 force\_power의 input이 동시에 눌려야 실행이 되도록 and게이트로 회로를 연결했다. 이 회로를 통과하고 나온 부위 선택지들이 각각 masage.bsf의 force\_power의 input으로 들어가게 되고, 6개 모두 동일한 clock2, clock1, clock을 입력하게 되고, 동시 실행 시킬 때 부위별로 강도가 다르게 설정이 가능하게 하도록 6개 모두 다른 force\_up, force\_down을 input으로 두었다. 이 각각의 회로를 통과하면 각각 부위의 output으로 연결된다.