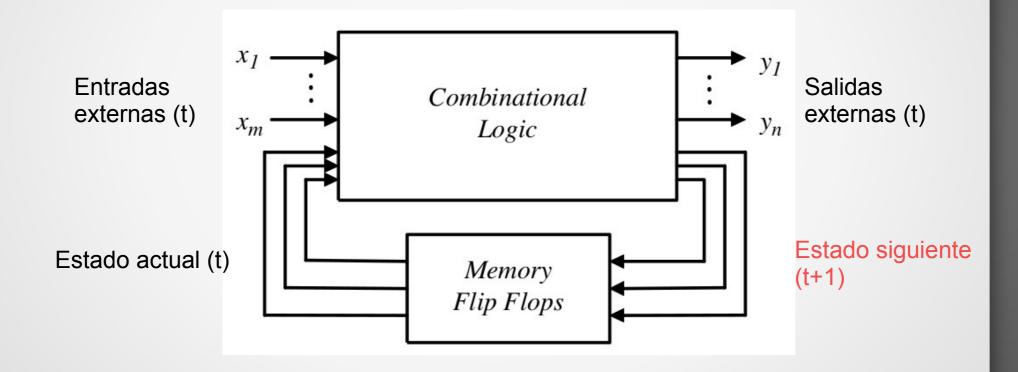
Autómatas finitos

Autómatas finitos: reviendo sistemas secuenciales



Autómatas finitos: reviendo sistemas secuenciales (2)

- Los circuitos secuenciales vistos en el tema anterior realizaban funciones sencillas tales como registos de almacenamiento y desplazamiento y contadores.
- Estos circuitos eran razonablemente sencillos de diseñar y entender su funcionamiento; sin embargo, los métodos utilizados no son los adecuados para realizarlo cuando se trata de un circuito o sistema digital complejo.
- Los diagramas temporales no son adecuados para diseñar o comprender la evolución de estados de un circuito secuencial.
- Un circuito secuencial que posee entradas que pueden cambiar su estado actual se denomina *máquina de estados finitos* o *autómata finito*, con la condición que la única memoria del mismo sea la que mantiene el estado.

Autómatas finitos: definiciones

Formalmente, un autómata finito es una 5-tupla (Q, Σ , q_0 , δ , F) donde:

- ullet Q es un conjunto finito de estados;
- Σ es un alfabeto finito;
- $ullet q_0 \in Q$ es el estado inicial;
- $\delta: Q \times \Sigma \to Q$ es una función de transición;
- ullet $F\subseteq Q$ es un conjunto de estados finales o de aceptación.

Para ejemplificar la definición, tomaremos el ejemplo de la máquina de venta de la clase anterior

Autómatas finitos: máquina de venta

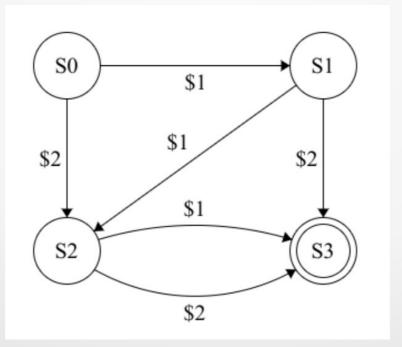
{ S0, S1, S2, S3 } conjunto de estados

{ \$1, \$2 } alfabeto

S0 estado inicial

Funciones de transición: el conjunto de segmentos dirigidos

{ S3 } conjunto de estados finales



Autómatas finitos: aceptores

- Los autómatas finitos que tienen estados finales se denominan aceptores ya que se considera que, si llegan a alguno de esos estados, aceptan la cadena de símbolos de entrada que se le han propuesto.
- Si no llegan a esos estados cuando se han consumido toda la cadena de entrada, se consideran que rechazan dicha cadena.
- La totalidad de cadenas que aceptan pertenecen a una gramática que, en el caso de autómatas finitos, se llama gramática regular.

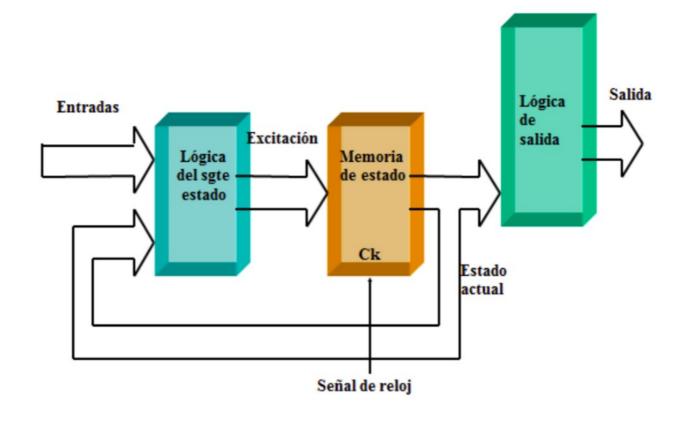
Autómatas finitos: trasductores de estado finito (FST)

- Los trasductores son autómatas finitos que producen distintas salidas así que alcanzan distintos estados
- Estos son los más utilizados en casos prácticos
- Debe aumentarse la definición agregando el alfabeto de salida, es decir el conjunto de símbolos que se presentarán en la salida
- En este caso, existen dos tipos, dependiendo cómo se presenten las salidas correspondientes a cada estado:
 - Moore: cuando la salida depende exclusivamente del nuevo estado
 - Mealy: cuando la salida depende del estado original y del símbolo de entrada que produce la transición

Autómatas finitos: Moore

Máquina de estado de Moore

Diagrama general



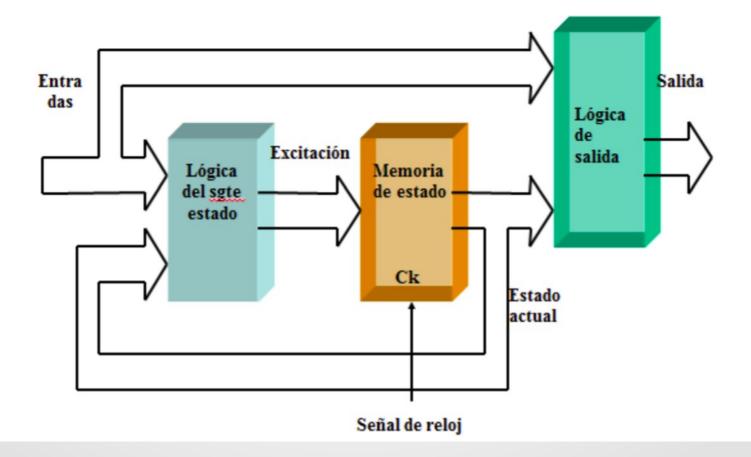
Autómatas finitos: característcas de Moore

- La salida depende exclusivamente del estado actual
- Es decir, la salida no depende de las entradas actuales pero, más bien, de las entradas previas.
- La nueva salida debe esperar hasta que el estado es actualizado mediante la validación del clock.
- No hay conexión directa entre las entradas y las salidas.
- Si bien desde el punto de vista lógico, Moore y Mealy son modelos equivalentes (es decir, puede implementarse el trasductor necesario mediante cualquiera de ellos), la cantidad de estados de Moore respecto de Mealy es mayor y como límite puede tener el doble de estados.
- Moore tiene la ventaja que las salidas se obtienen precisamente en los instantes de validación de clock.

Autómatas finitos: Mealy

Máquina de estado de Mealy

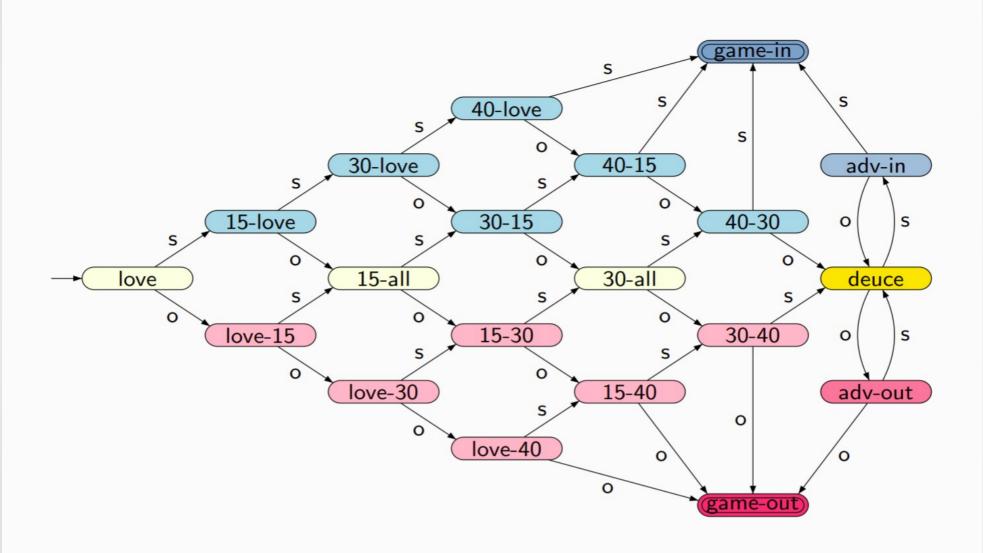
Diagrama general



Autómatas finitos: característcas de Mealy

- La salida depende tanto del estado actual como de las entradas actuales.
- La salida es válida previo a que el clock actualice el ciclo corriente.
- Como se dijo en el caso de Moore, Mealy puede tener menos estados comparado con Moore.
- La salida se obtiene antes que en el caso de Moore.

Automatas finitos: tennis game

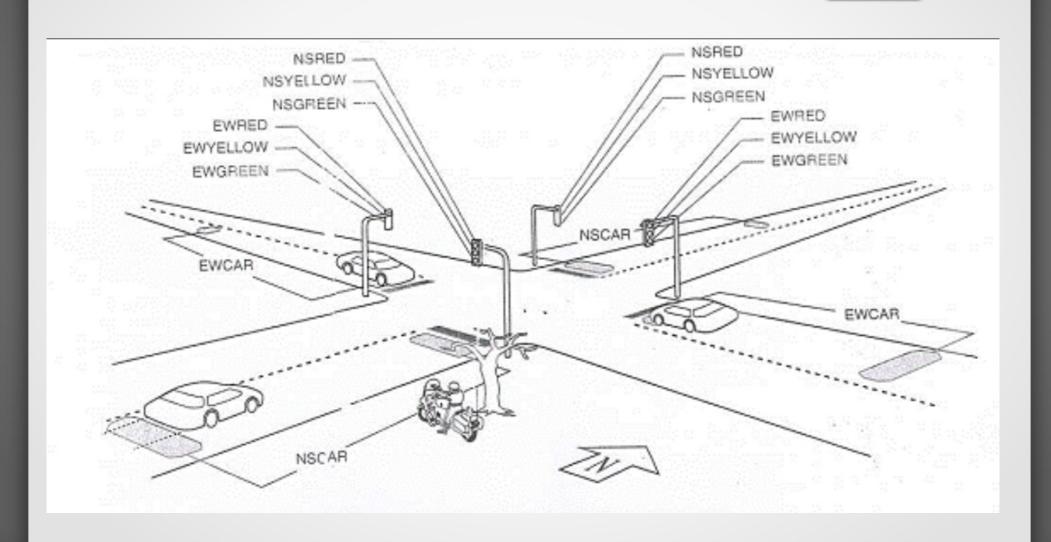


Autómatas finitos: controladores

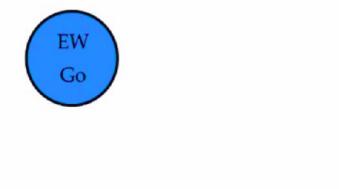
- Se denomina controlador a un autómata finito que tiene salida (puede ser tipo Moore o Mealy) pero que a su vez, no posee estados aceptores y que, por lo tanto, funciona en un loop continuo
- Es típico su uso para controlar en forma continua un proceso: por ejemplo, el controlador de tráfico que comanda los semáforos de una intersección



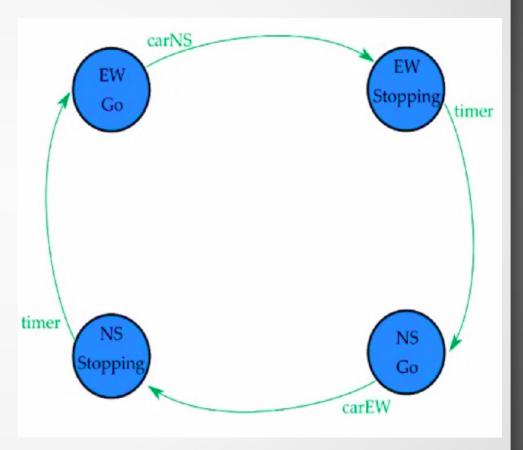
Autómatas finitos: controlador de tráfico



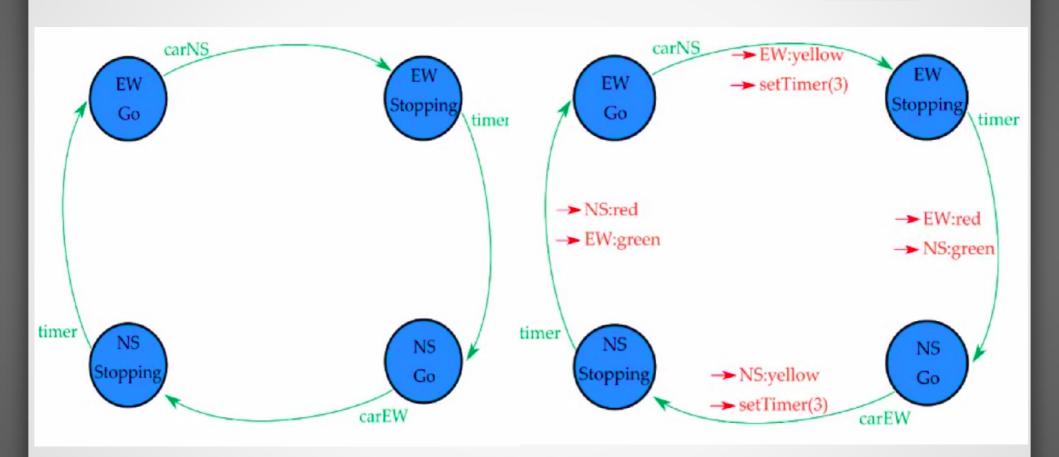
Autómatas finitos: controlador de tráfico (2)



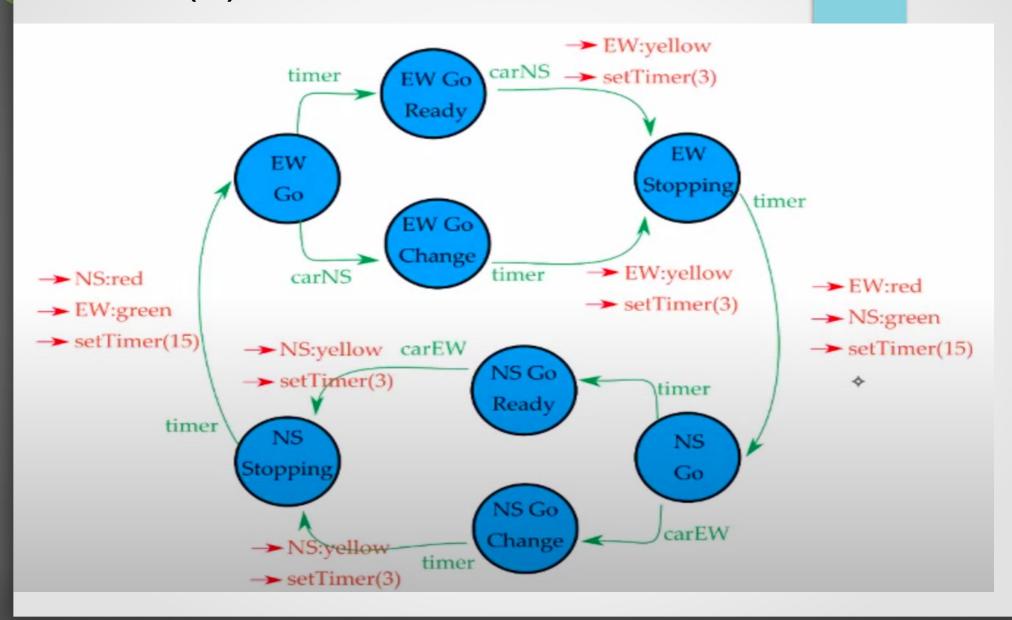




Autómatas finitos: controlador de tráfico (3)



Autómatas finitos: controlador de tráfico (4)



Autómatas finitos: timer y controlador

