==	==	==	==:	==:	==:	==:	==:	==	==	==	==	==	==	==	==	==	==	==	==	==		==:	==:	==	==	==	==	==:	==:	==	==	==	==
	==									-																							
										_																							
==	==	==:	==:	==:	==:	==:	==:	==	==	==	==:	==	==	==	==	==:	==	==	==	==	==	==:	==:	==	==	==	==	==:	==:	==	==	==	==

- Todos os códigos devem ser necessariamente genéricos (quando fizer sentido) e as entradas e saídas devem ser do tipo std_logic/std_logic_vector
- Se houver dúvida na especificação do "cliente" -> Pergunte ao cliente o que ele quer!

- TRABALHO COM NOTA

1) Utilizando a técnica de FSM temporizada, crie um controlador para um elevador de um prédio de 3 andares. Sensores em cada andar indicam se a porta está aberta ou fechada e se o botão daquele andar já foi pressionado ou não.

A sua empresa de elevadore é meio fajuta ainda então não existe botão de cima/baixo em cada andar, existe apenas um botão que pode ter sido apertado ou não.

As outras especificações cabem a sua empresa definir (só não esqueça que o usuário dentro do elevador também tem controle do elevador!)

Podem ignorar casos de erros/defeitos, e.g. 2 portas abertas simultaneamente - a vida acadêmica é tão mais fácil que a vida real ;)