

سوال 1) دستور inertial : در حالت inertial تمامی موج های ورودی وارد خروجی نمیشوند، فقط موج هایی که بازه آنها بیشتر از مقدار تاخیر باشند با تاخیر در خروجی دیده می شوند .

دستور transport : تمامی موج های ورودی با تاخیر داده شده وارد خروجی می شوند.
دستور reject : اگر قبل از دستور inertial از دستور reject x استفاده کنیم، فقط موج هایی که بازه آنها کمتر از x باشند حذف می شوند.

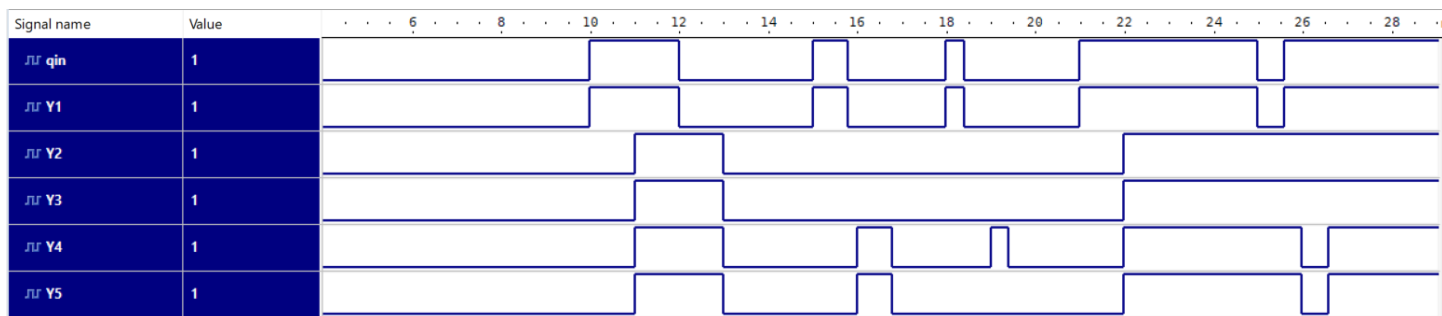
Y1 : بدون تاخیر qin رو نشون میده .

Y2 : تاخیری هست که بعد از qin 1ns رو تو خروجی نشون میده. اگه طول تغییر کمتر از 1ns باشه تو خروجی نشون نمیده.

Y3 : این تاخیر همان تاخیر حالت Y2 (تاخیر after) هست پس دقیقا مثله هم عمل میکنن.

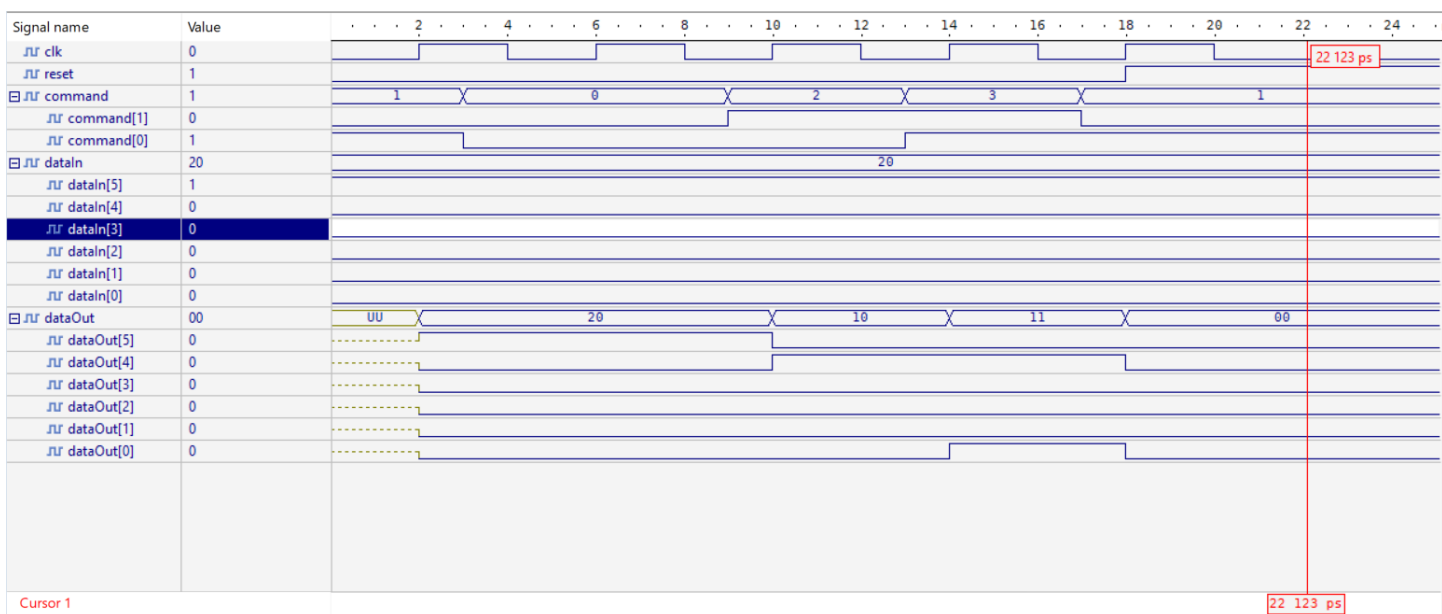
Y4 : transport با تاخیر تو خروجی نمایش میده و طول موج های کوچیکو حذف نمیکنه.

Y5 : اینجا هم تغییری که طولش از پارامتر reject کمتر باشه تو خروجی نمایش داده نمیشه . موج سوم که طول 0.4 داره حذف میشه.



سوال 2) ابتدا عدد 100000 رو به ورودی میدیم. بعد 10ns command برابر 10 میشه که همون شیفت به راسته و عدد برابر 010000 میشه 3ns بعد command برابر 11 میشه که 1 واحد افزایش پیدا میکنه و برابر 010001 میشه . 4ns بعد هم 01 میشه که ورودی تو رجیستر ذخیره میکنه .

Reset هم تنظیم میکنیم که بعد 18ns رجیستر رو 0 کنه .



سوال 3)

Signal name	Value	n																																			
clk	0																																				
reset	1																																				
x	0																																				
a	1																																				
b	0																																				
z	0																																				