

IE1205 Digital Design:

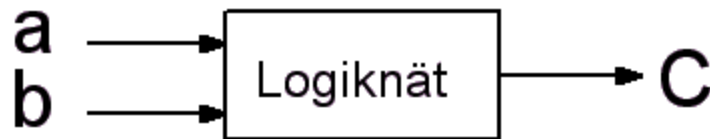
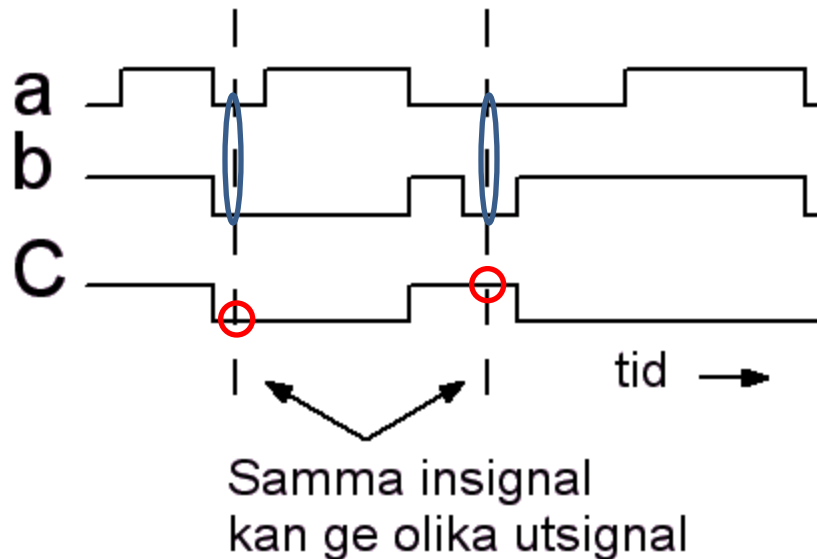
F9: Synkrona tillståndsautomater

Moore och Mealy automater



- F8 introducerade vippor och vi konstruerade räknare, skift-register etc.
- F9-F10 skall vi titta på hur generella tillståndsmaskiner kan konstrueras
- Moore och Mealy automater (uppkallade efter Edward Moore och George Mealy som studerade denna typ av kretsar)

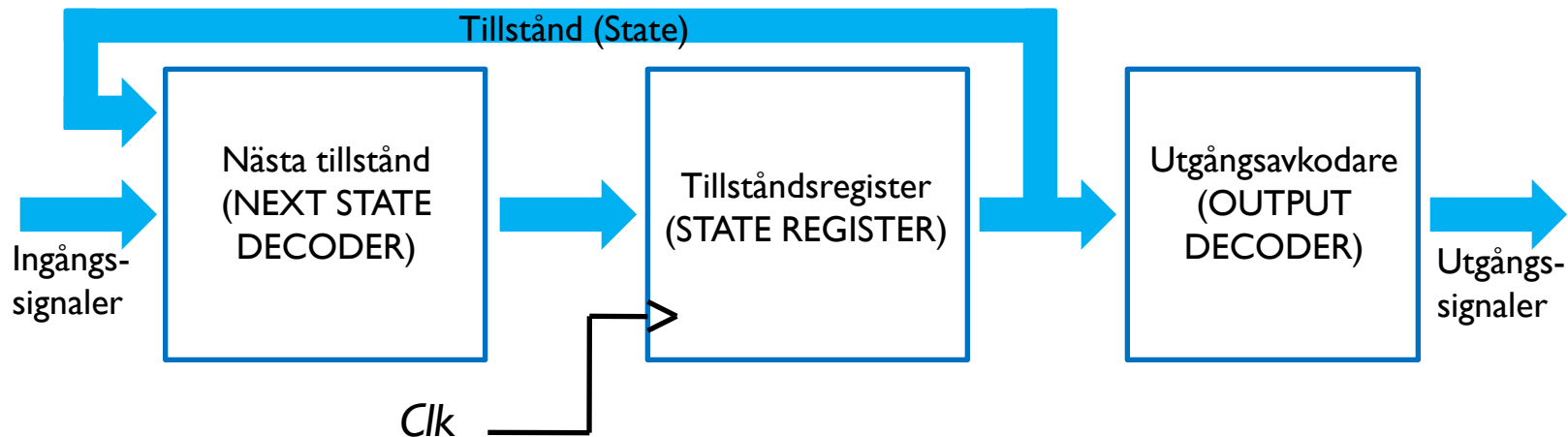
Sekvensnät



Om en och samma insignal kan ge upphov till olika utsignal, är logiknätet ett sekvensnät.

Det måste då ha ett *inre minne* som gör att utsignalen påverkas av både nuvarande och föregående insignaler!

Moore-automat



För Moore-automaten beror utsignalerna på insignalerna och det inre tillståndet. Det inre minnet är tillståndsregistret som består av D-vippor.

Exempel på tillståndsmaskin:

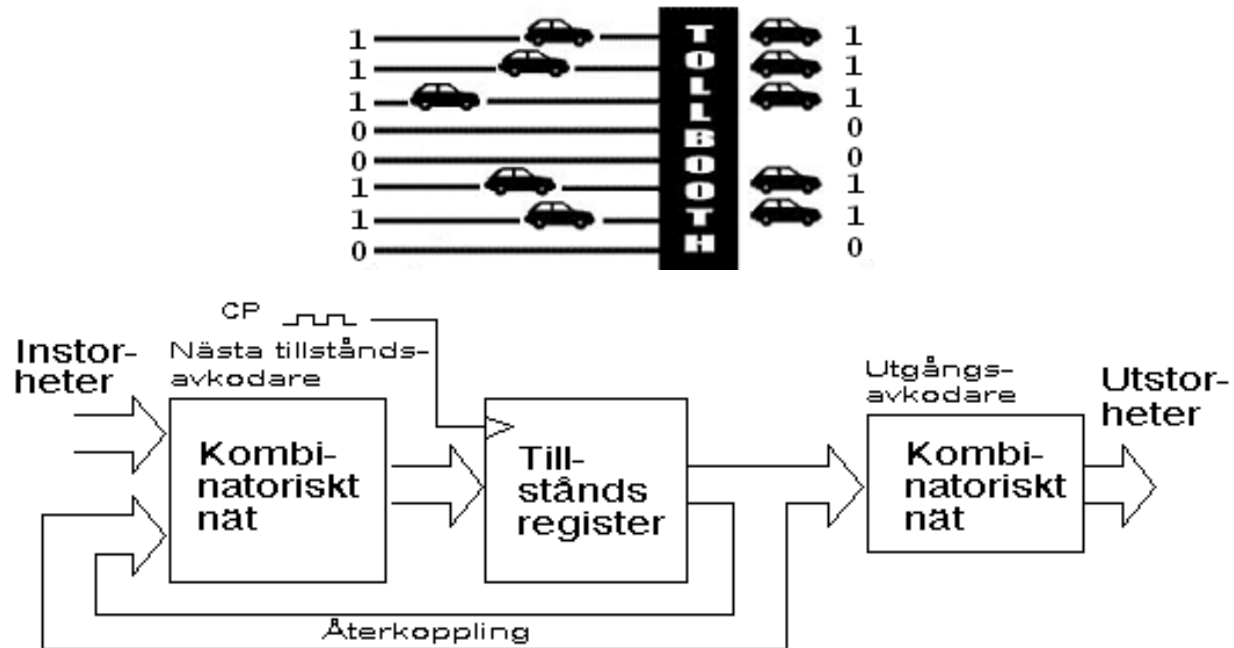
Kaffe automat: Servera kaffe när kund trycker på knapp, men bara när rätt belopp erlagts.

State 0: Fel belopp, knapp deaktiverad

State 1: Rätt belopp, knapp aktiverad

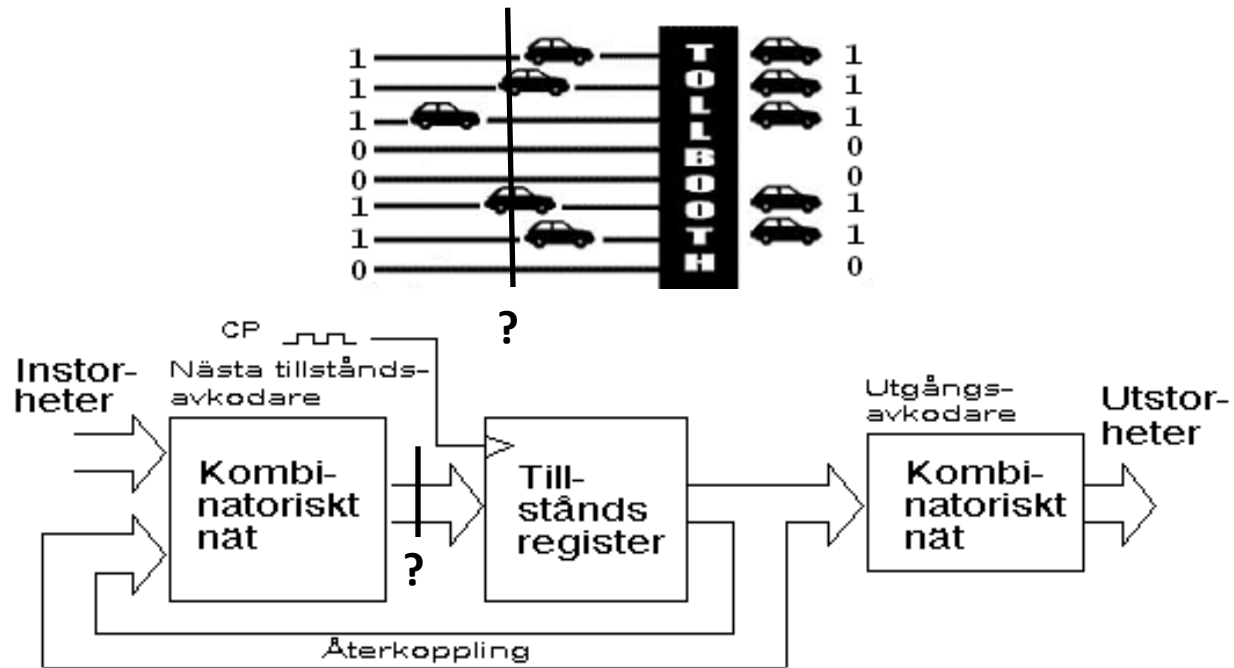
Tillståndsregistrets D-vippor

Tillståndsregistrets D-vippor bromsar upp *kapplöpningen* mellan signalerna tills värdet är stabilt. (Jämför med tullstationen).



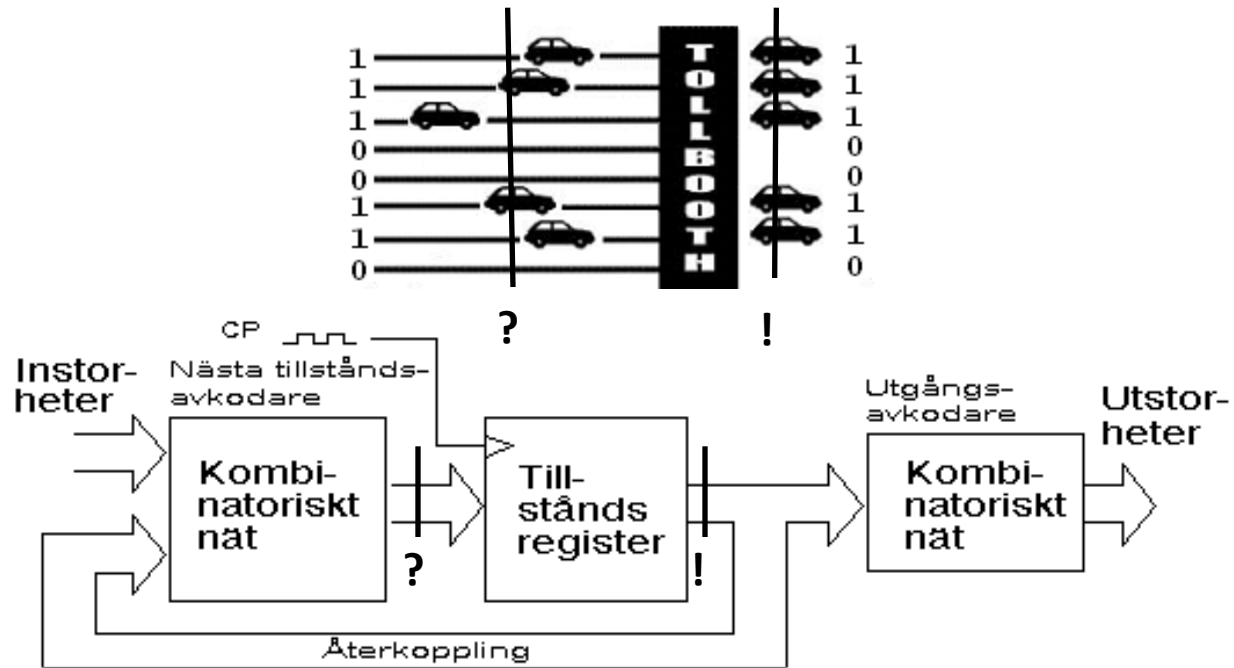
Tillståndsregistrets D-vippor

Tillståndsregistrets D-vippor bromsar upp *kapplöpningen* mellan signalerna tills värdet är stabilt. (Jämför med tullstationen).



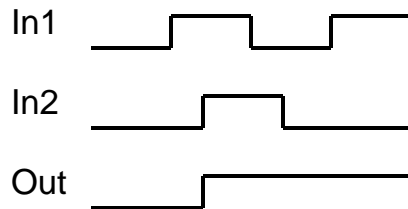
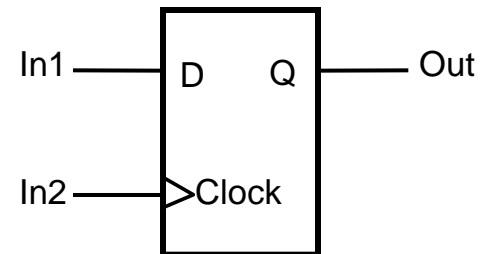
Tillståndsregistrets D-vippor

Tillståndsregistrets D-vippor bromsar upp *kapplöpningen* mellan signalerna tills värdet är stabilt. (Jämför med tullstationen).

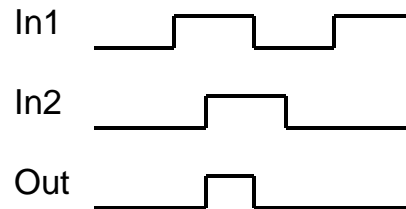


Snabbfråga Vippor

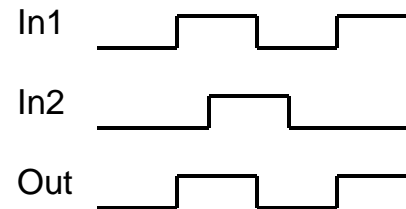
Vilket av följande tidsdiagram är giltigt för en flanktriggad D flip-flop?



Alt: A



Alt: B

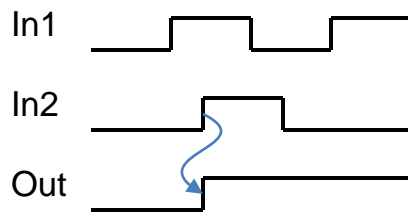
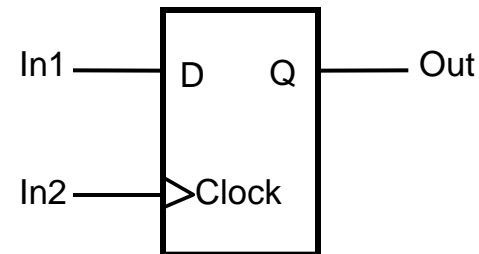


Alt: C

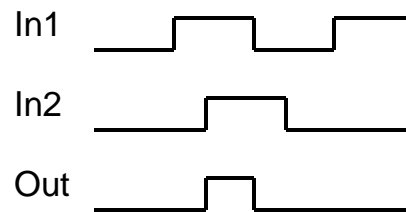


Snabbfråga Vippor

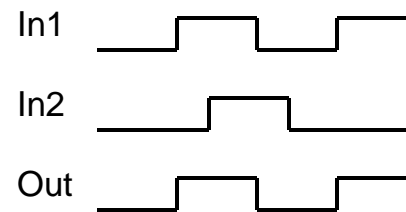
Vilket av följande tidsdiagram är giltigt för en flanktriggad D flip-flop?



Alt: A



Alt: B



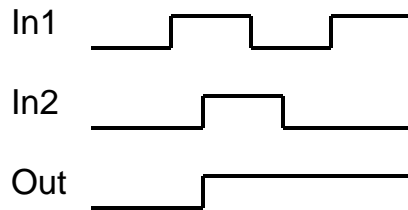
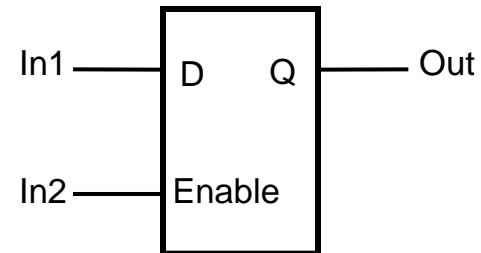
Alt: C

D kopieras till utgången vid flanken, dvs när Clock går från 0 till 1

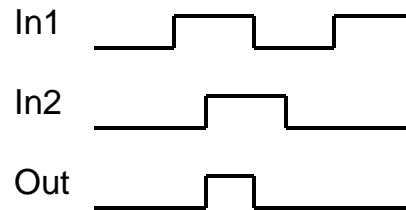


Snabbfråga Vippor

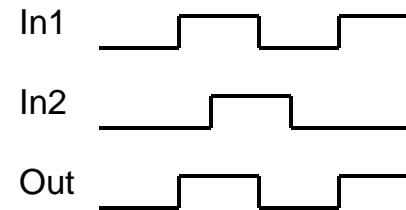
Vilket av följande tidsdiagram är giltigt för en D latch?



Alt: A



Alt: B

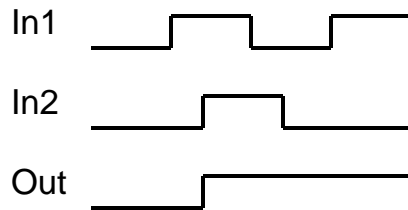
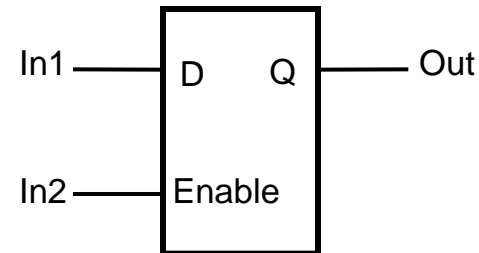


Alt: C

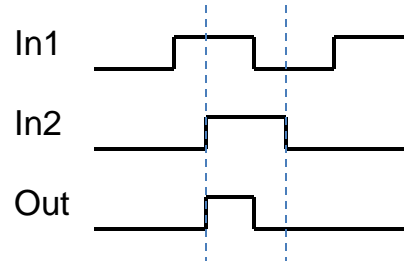


Snabbfråga Vippor

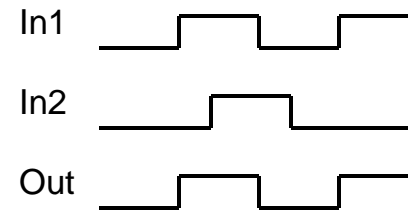
Vilket av följande tidsdiagram är giltigt för en D latch?



Alt: A



Alt: B

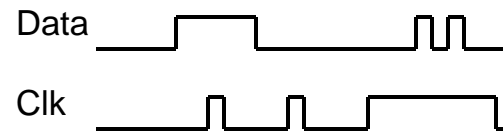
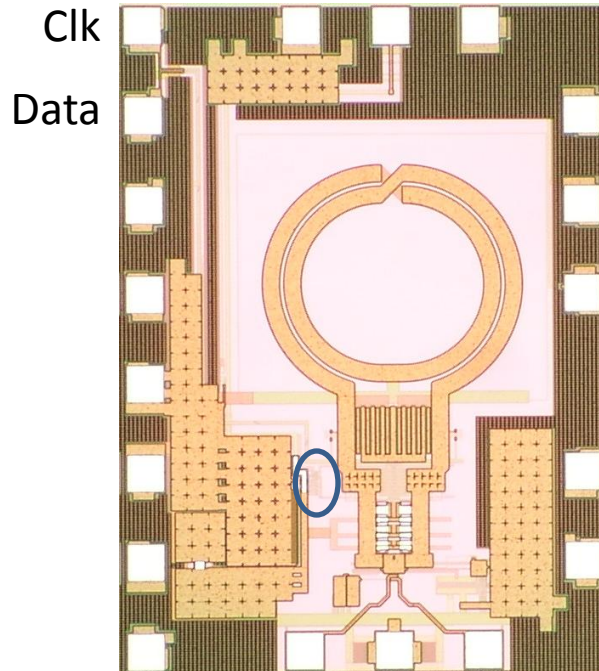


Alt: C

D kopplas till utgången när Enable är 1, låses när Enable är 0



Exempel shift-register

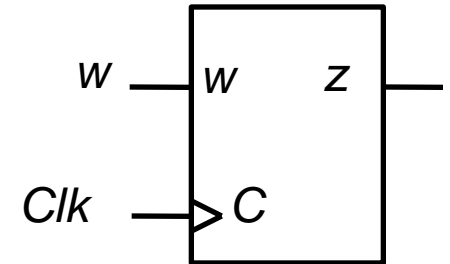


Data klockas in på positiv klockflank
För att signalera slut på data och aktivera kretsen skickas två pulser på data ingången samtidigt som klockan är hög.

Hur kan vi konstruera en krets som detekterar två efterföljande pulser?

Designexempel "två i rad"

Sekvensdetektor. Om w har varit 1 under två (eller fler) klockcykler i rad skall $z = 1$.



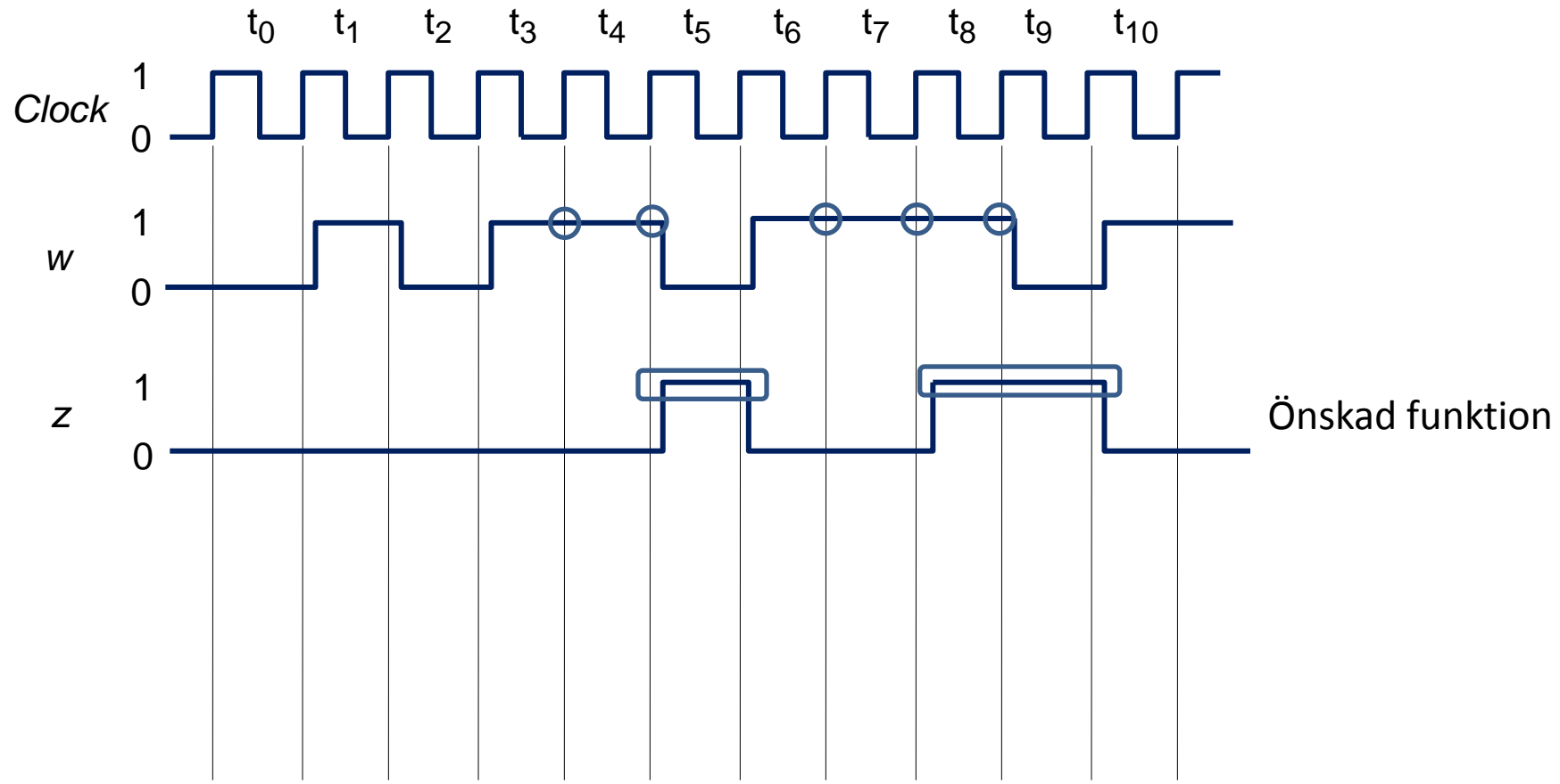
Specifikation

Sekvenskretsen har en ingång w och en utgång z

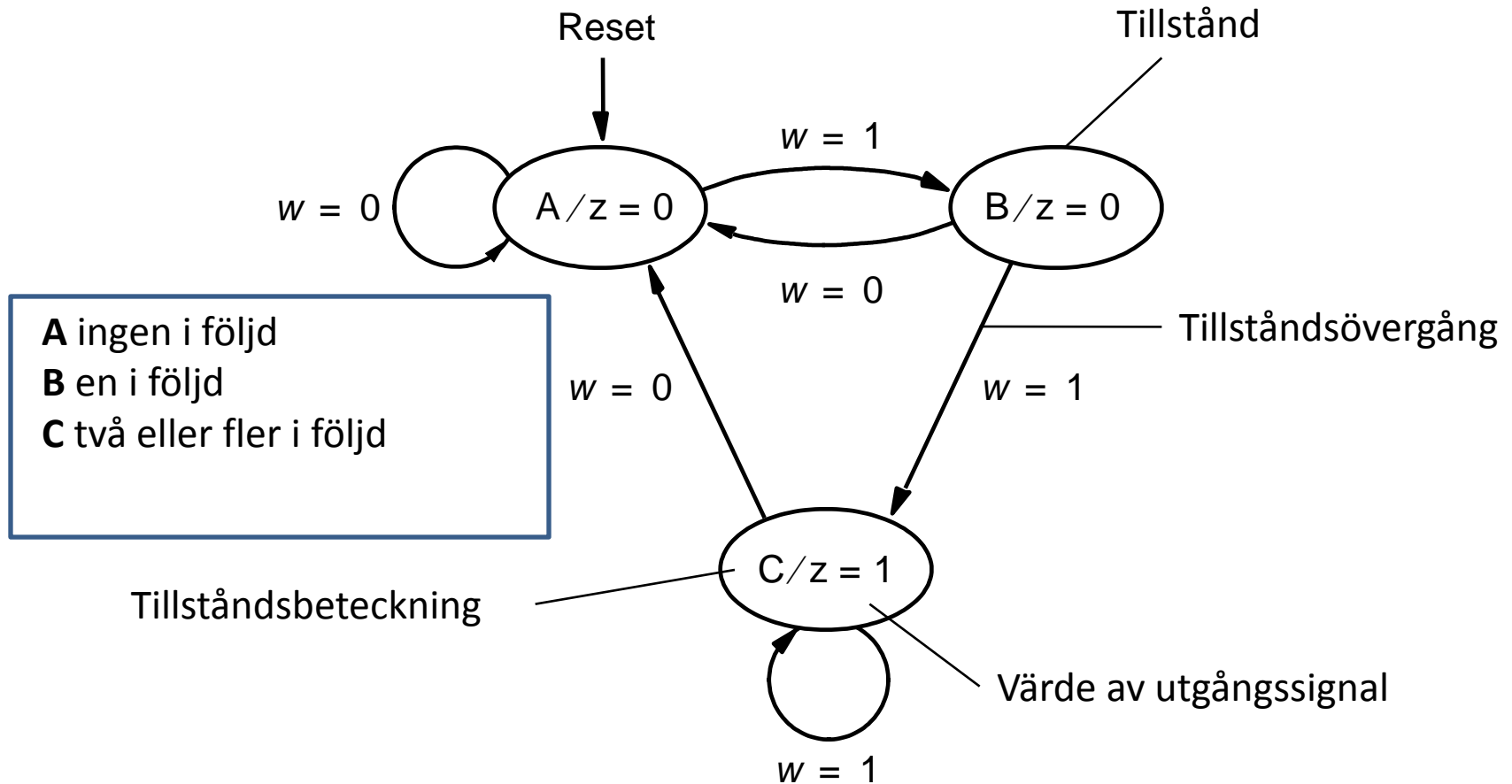
Om ingången w har varit 1 under nuvarande och föregående klockcykel så ska utgången z sättas till 1

Använd en Moore-automat med D-vippor för att realisera konstruktionen

Tidsdiagram "två i rad"



Tillståndsdigram "två i rad"



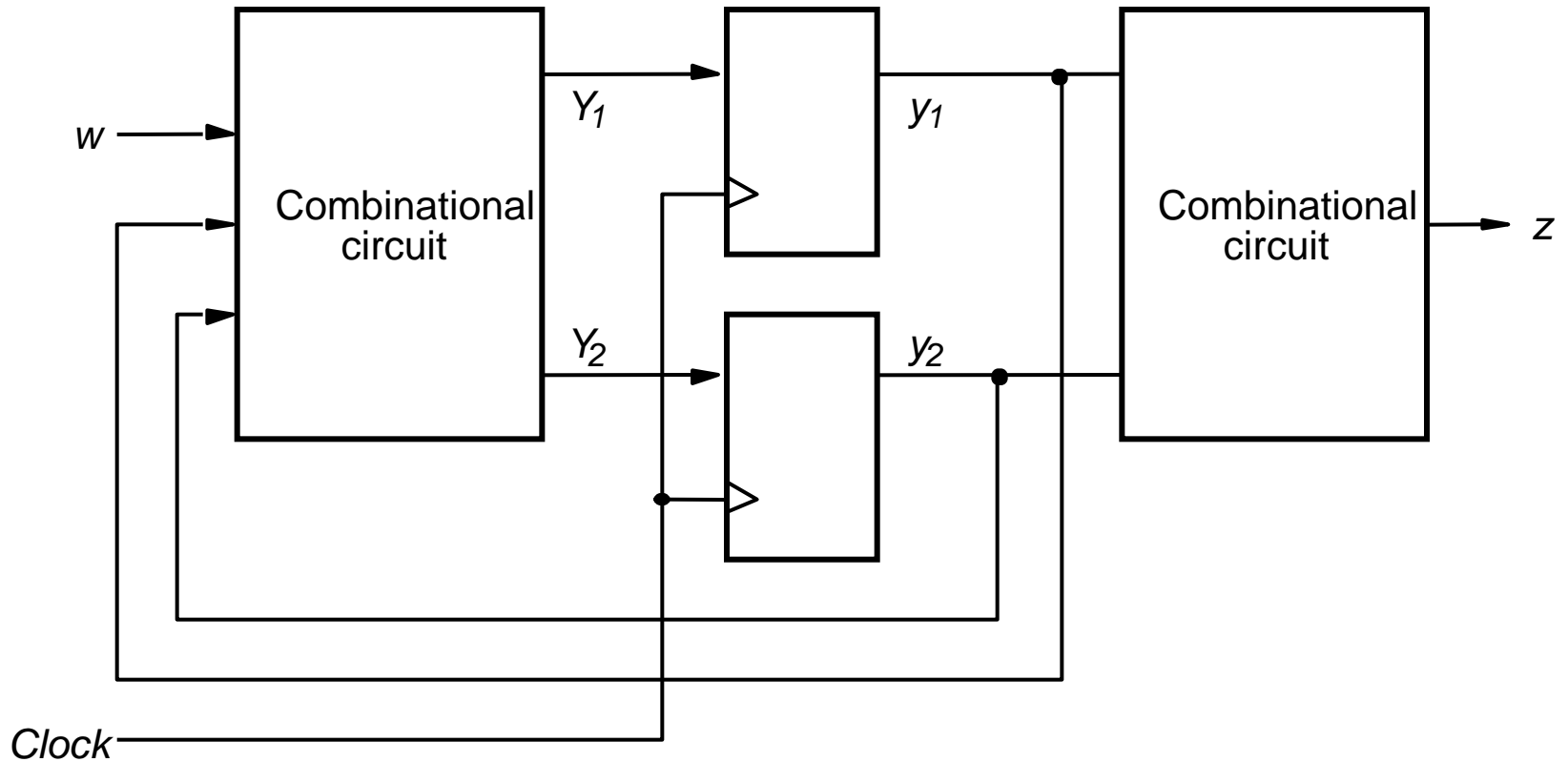
Tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z |
|---------------|------------|---------|------------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| A | A | B | 0 |
| B | A | C | 0 |
| C | A | C | 1 |

Tre tillstånd – två vippor behövs för att minnas tillståndets nummer!

”två i rad” som Moore-automat



Designbeslut



- Designern måste bestämma vilka vippor som ska användas
 - D-, T-, eller JK-vippa
- Designern måste välja koden för varje tillstånd

Denna gång givet:

- D-vippor
- Tillståndsavkodning $A = 00$, $B = 01$, $C = 10$
- Koden 11 ska inte förekommer.
Vi väljer don't care.

Kodad tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z |
|---------------|------------|---------|------------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| A | A | B | 0 |
| B | A | C | 0 |
| C | A | C | 1 |

A = 00

B = 01

C = 10

| | Present state | Next state | | Output z |
|---|---------------|------------|-----------|------------|
| | | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | $y_2 y_1$ | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| A | 00 | 00 | 01 | 0 |
| B | 01 | 00 | 10 | 0 |
| C | 10 | 00 | 10 | 1 |
| | 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

$$Y_2 Y_1 = f(y_2 y_1 w) \quad z = f(Y_2 Y_1)$$

Nästa tillståndsavkodare



Nästa tillståndsavkodaren består av de två logiknäten som finns som ingångsnät till de två vipporna.

För att kunna minimera logiknäten skriver man in sanningstabellerna i Karnaughdiagram.

$$Y_2 Y_1 = f(y_2 y_1 w) \quad Y_2 = f(y_2 y_1 w) \quad Y_1 = f(y_2 y_1 w)$$

$$z = f(Y_2 Y_1)$$

Kodad tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z |
|---------------|------------|-------|----------|
| | w = 0 | w = 1 | |
| A | A | B | 0 |
| B | A | C | 0 |
| C | A | C | 1 |

A = 00

B = 01

C = 10

| | Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|---|----------------------------|------------|-----------|-------------|
| | | w = 0 | w = 1 | |
| | | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| A | 00 | 00 | 01 | 0 |
| B | 01 | 00 | 10 | 0 |
| C | 10 | 00 | 10 | 1 |
| | 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

$$Y_1 = f(y_2 y_1 w)$$

Kodad tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z |
|---------------|------------|-------|----------|
| | w = 0 | w = 1 | |
| A | A | B | 0 |
| B | A | C | 0 |
| C | A | C | 1 |

A = 00

B = 01

C = 10

| | Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|---|----------------------------|------------|-----------|-------------|
| | | w = 0 | w = 1 | |
| | | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| A | 00 | 00 | 01 | 0 |
| B | 01 | 00 | 10 | 0 |
| C | 10 | 00 | 10 | 1 |
| | 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

$$Y_2 = f(y_2 y_1 w)$$

Från kodad tillståndstabell till Karnaughdiagram

$$Y_2 Y_1 = f(y_2 y_1 w) \quad Y_2 = f(y_2 y_1 w) \quad Y_1 = f(y_2 y_1 w)$$

| Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|----------------------------|------------|-----------|---------------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| 00 | 00 | 01 | 0 |
| 01 | 00 | 10 | 0 |
| 10 | 00 | 10 | 1 |
| 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

| | | Y_1 | | | |
|-----|---|-----------------|----|----|----|
| | | $y_2 y_1$ 00 | 01 | 11 | 10 |
| w | 0 | 0 | 0 | d | 0 |
| | 1 | 1 | 0 | d | 0 |

$$Y_1 = w \bar{y}_1 \bar{y}_2$$

| Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|----------------------------|------------|-----------|---------------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| 00 | 00 | 01 | 0 |
| 01 | 00 | 10 | 0 |
| 10 | 00 | 10 | 1 |
| 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

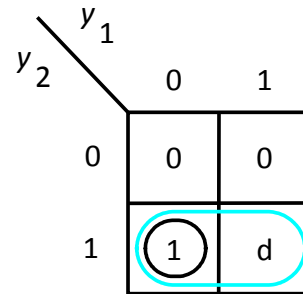
| | | Y_2 | | | |
|-----|---|-----------------|----|----|----|
| | | $y_2 y_1$ 00 | 01 | 11 | 10 |
| w | 0 | 0 | 0 | d | 0 |
| | 1 | 0 | 1 | d | 1 |

$$Y_2 = w y_1 + w y_2 = w(y_1 + y_2)$$

Utgångsavkodaren

$$z = f(Y_2 Y_1)$$

| Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|----------------------------|------------|-----------|---------------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| 00 | 00 | 01 | 0 |
| 01 | 00 | 10 | 0 |
| 10 | 00 | 10 | 1 |
| 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |



$$z = y_2$$

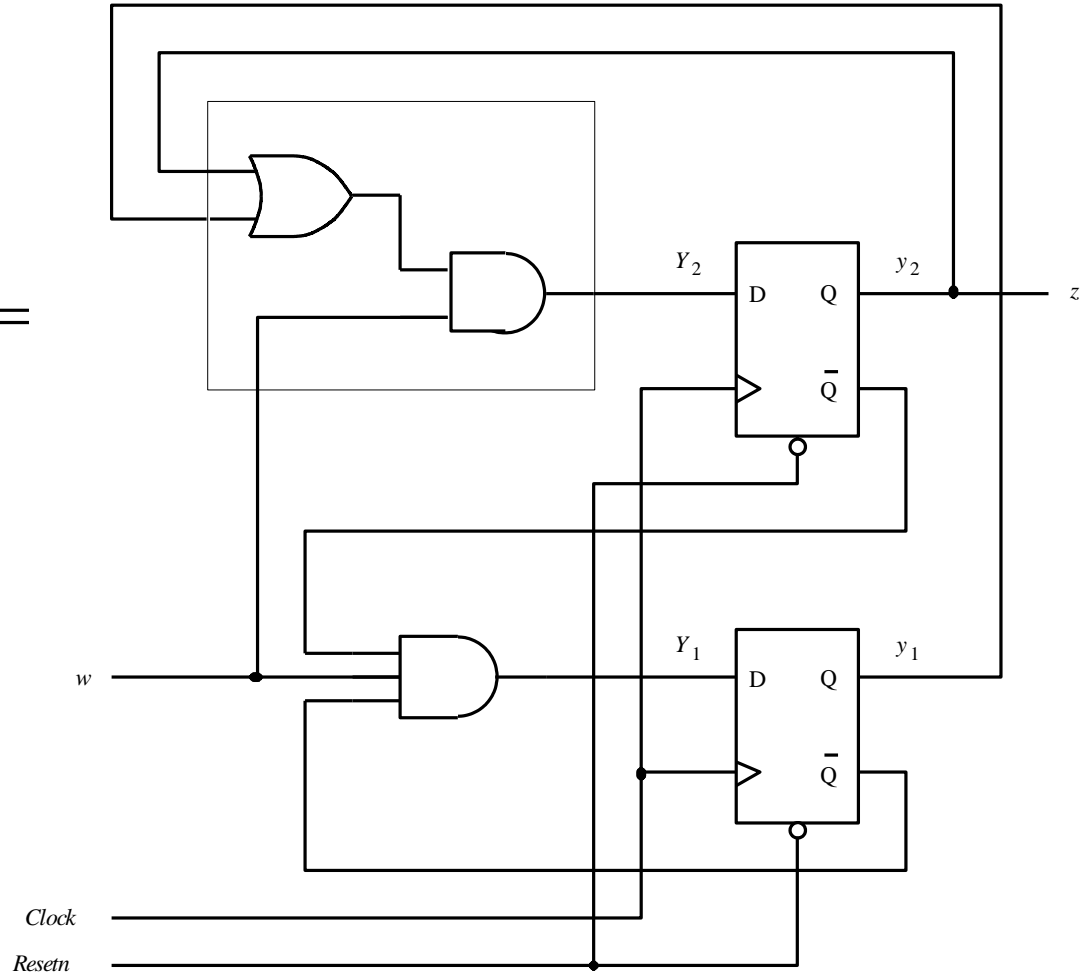
Implementeringen

$$Y_2 = wy_1 + wy_2 =$$

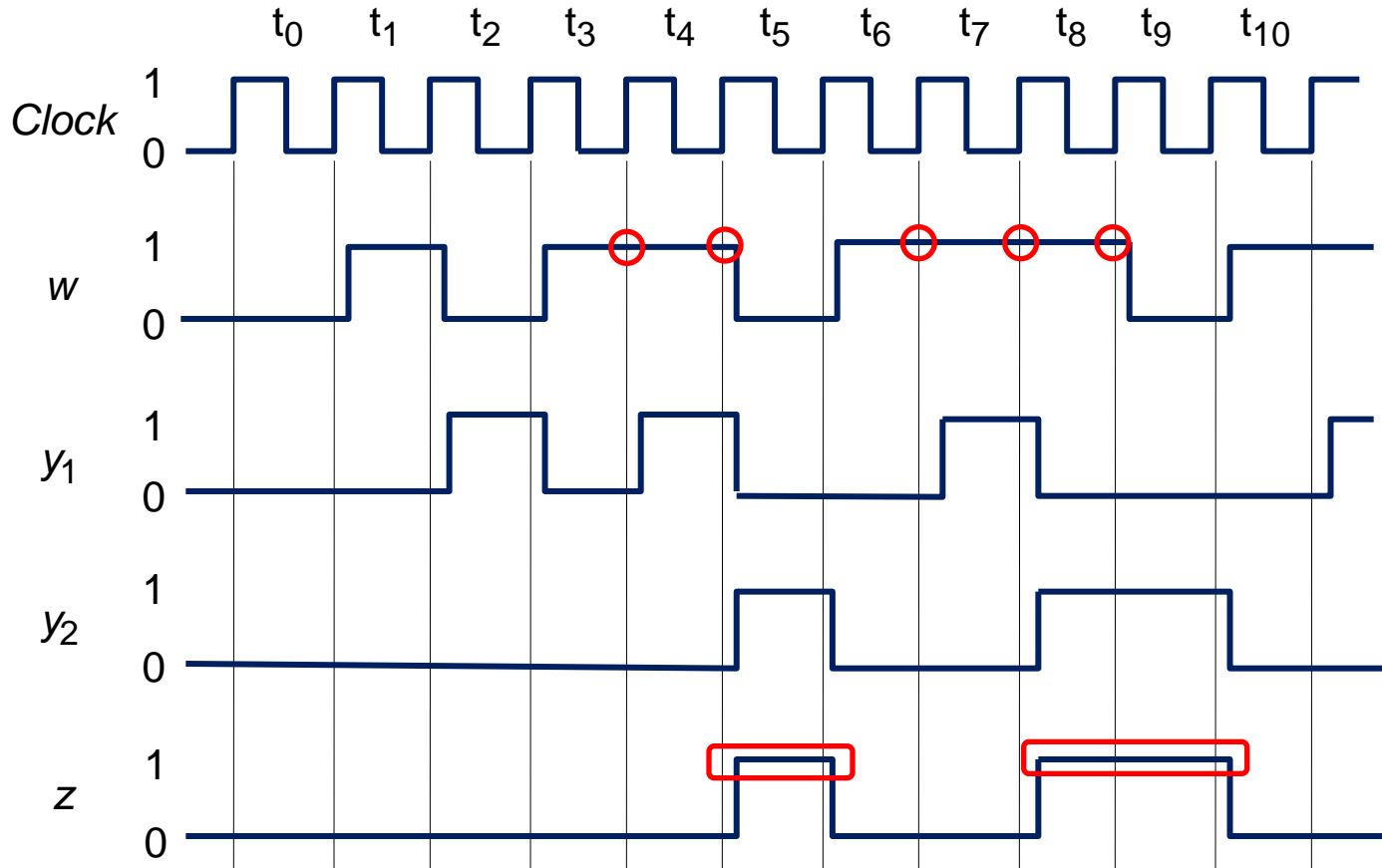
$$= w(y_1 + y_2)$$

$$Y_1 = w\bar{y}_1\bar{y}_2$$

$$z = y_2$$

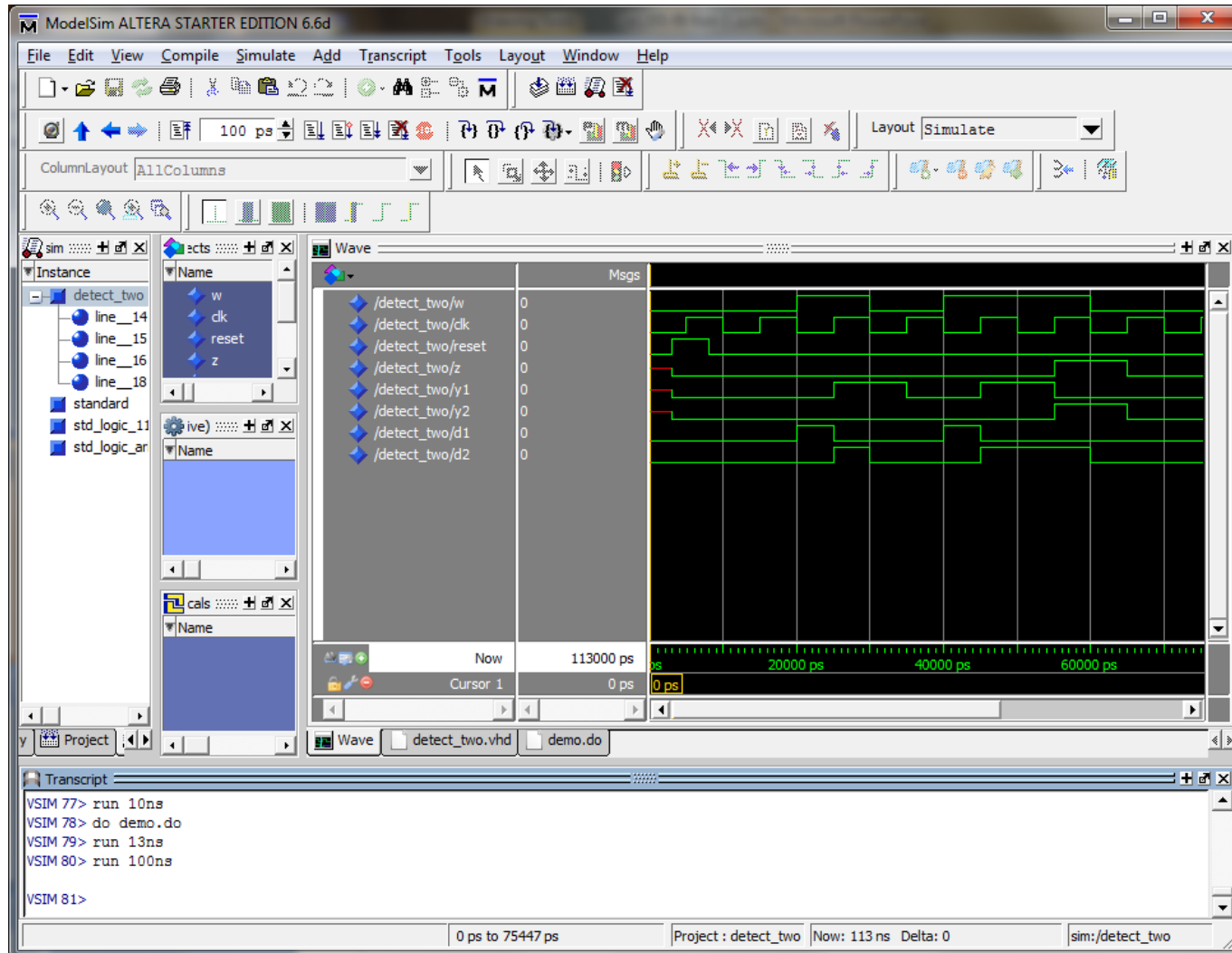


Tidsdiagram "två i rad"



Tillståndsövergångar sker bara på den positiva klockflanken!

Demo Modelsim



The screenshot displays the ModelSim ALTERA STARTER EDITION 6.6d interface. The main window shows a simulation of a digital circuit. The left pane contains a project tree with the following structure:

- Instance
 - detect_two
 - line__14
 - line__15
 - line__16
 - line__18
 - standard
 - std_logic_11
 - std_logic_ar

The central pane shows a list of signals and their values:

| Signal Name | Value |
|-------------------|-------|
| /detect_two/w | 0 |
| /detect_two/clk | 0 |
| /detect_two/reset | 0 |
| /detect_two/z | 0 |
| /detect_two/y1 | 0 |
| /detect_two/y2 | 0 |
| /detect_two/d1 | 0 |
| /detect_two/d2 | 0 |

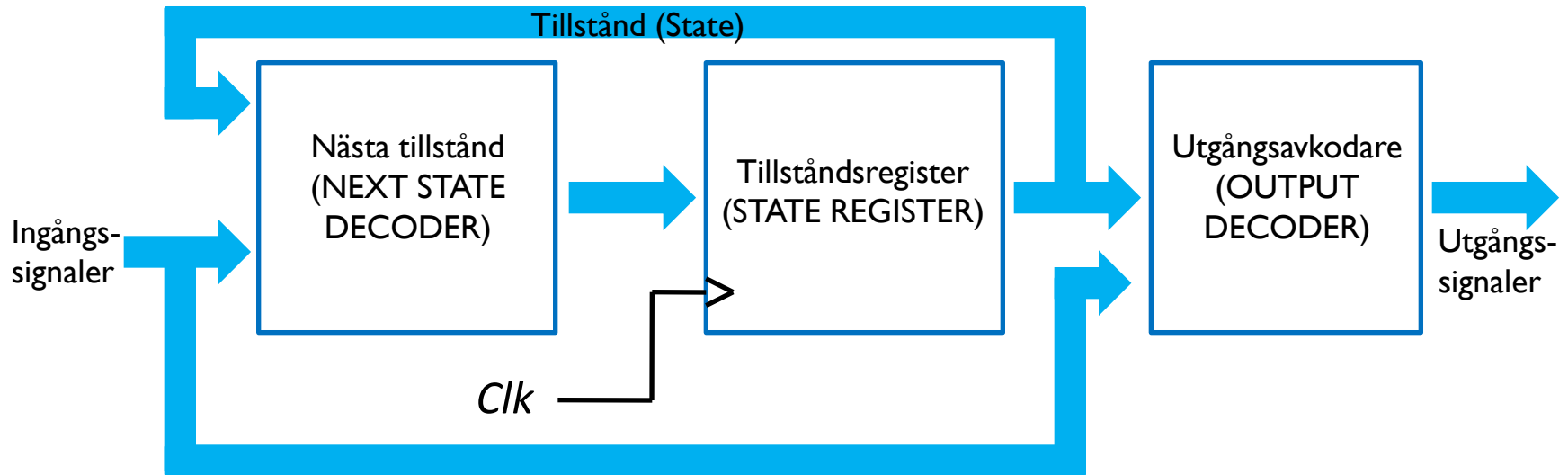
The right pane displays a timing diagram with a black background and green waveforms. The x-axis represents time in picoseconds (ps), with markers at 0 ps, 20000 ps, 40000 ps, and 60000 ps. The y-axis represents the signal values. The waveforms show a complex digital signal pattern.

The bottom pane shows the Transcript window with the following text:

```
VSIM 77> run 10ns  
VSIM 78> do demo.do  
VSIM 79> run 13ns  
VSIM 80> run 100ns  
  
VSIM 81>
```

The status bar at the bottom indicates the simulation time: 0 ps to 75447 ps, Project: detect_two, Now: 113 ns, Delta: 0, and sim:/detect_two.

Mealy-automat

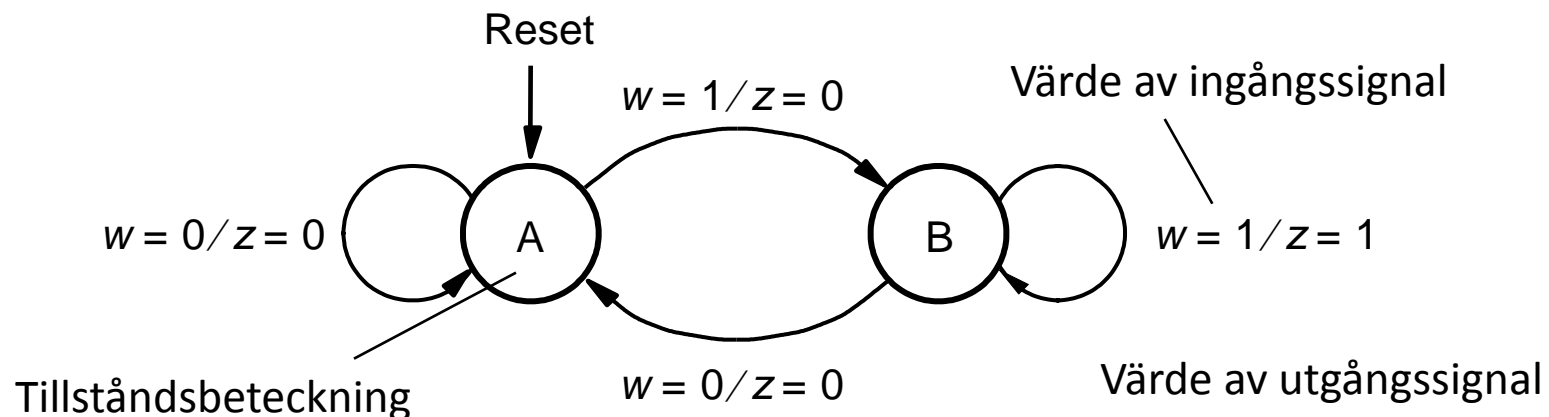


I en **Mealy**-Automat beror utgångssignalerna både på nuvarande tillstånd **och** ingångarna

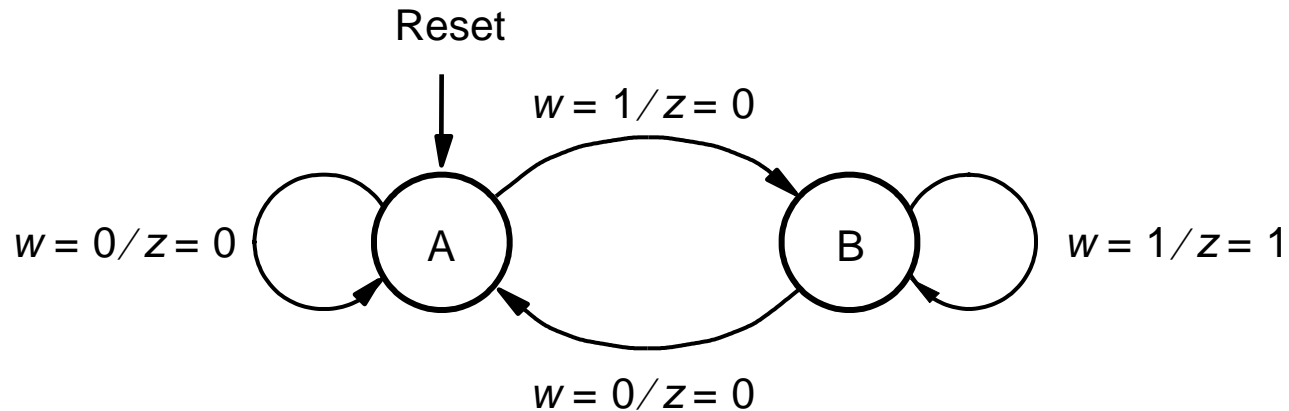
Tillståndsdigram Mealy

”Två i rad”

- Tillståndsdigrammet för Mealy-automaten behöver bara två tillstånd
- Utsignalen beror på **både** tillstånd och insignaler



Tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z | |
|---------------|------------|---------|----------|---------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | $w = 0$ | $w = 1$ |
| A | A | B | 0 | 0 |
| B | A | B | 0 | 1 |

Två tillstånd – bara en vippa behövs!

Kodad tillståndstabell



| Present state | Next state | | Output z | |
|---------------|------------|---------|------------|---------|
| | $w = 0$ | $w = 1$ | $w = 0$ | $w = 1$ |
| A | A | B | 0 | 0 |
| B | A | B | 0 | 1 |

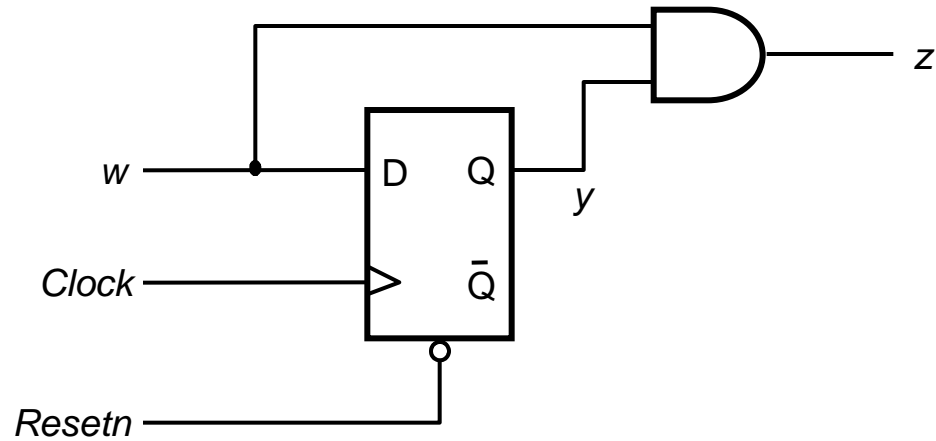
$$Y = f(y w) \quad z = f(y w)$$

| | Present state | Next state | | Output | |
|---|---------------|------------|---------|---------|---------|
| | | $w = 0$ | $w = 1$ | $w = 0$ | $w = 1$ |
| | y | Y | Y | z | z |
| A | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| B | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |

Direkt ur tabellen:

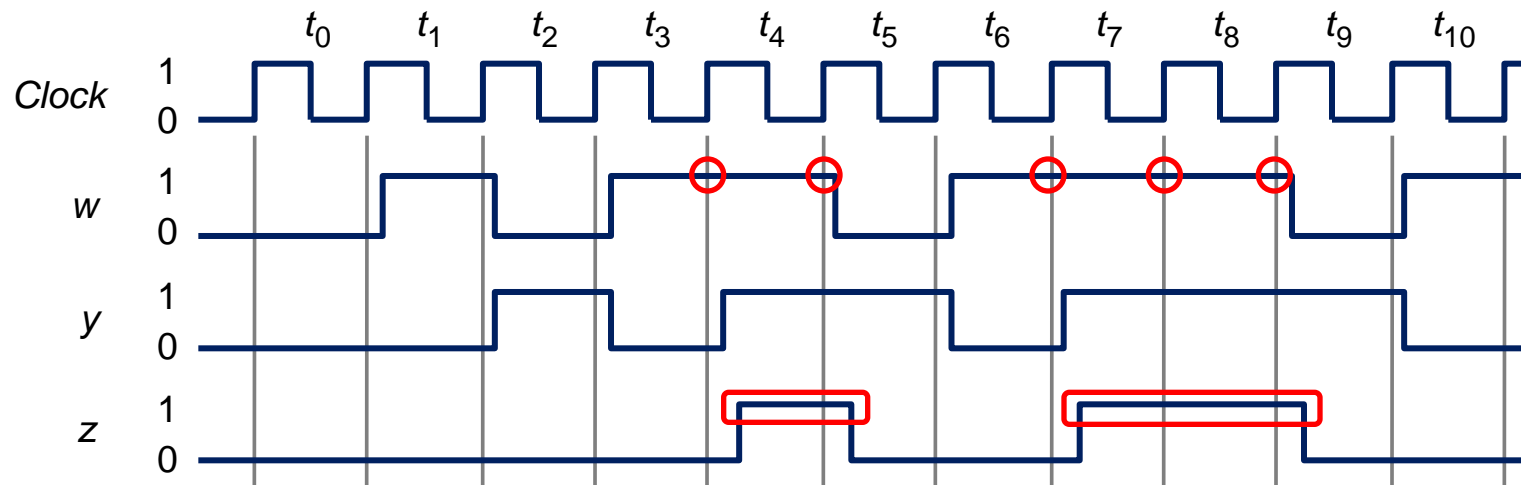
$$Y = w \quad z = yw$$

Implementeringen



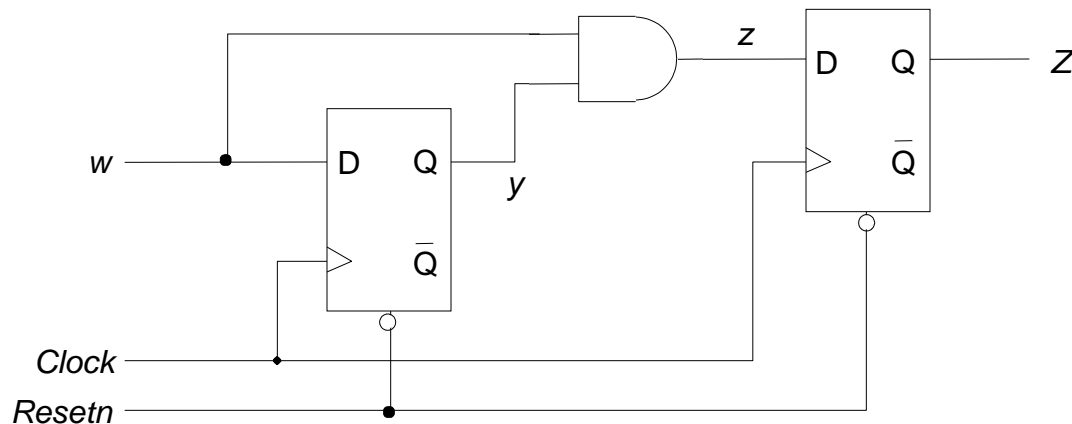
Tidsdiagram

- Utsignalen kan ändras under hela klockperioden eftersom den är en funktion av insignalen
- Jämfört med Moore-automaten så 'reagerar' Mealy-automaten tidigare (bitsekvensen detekteras i t_4 jämfört med t_5 i Moore-automaten)



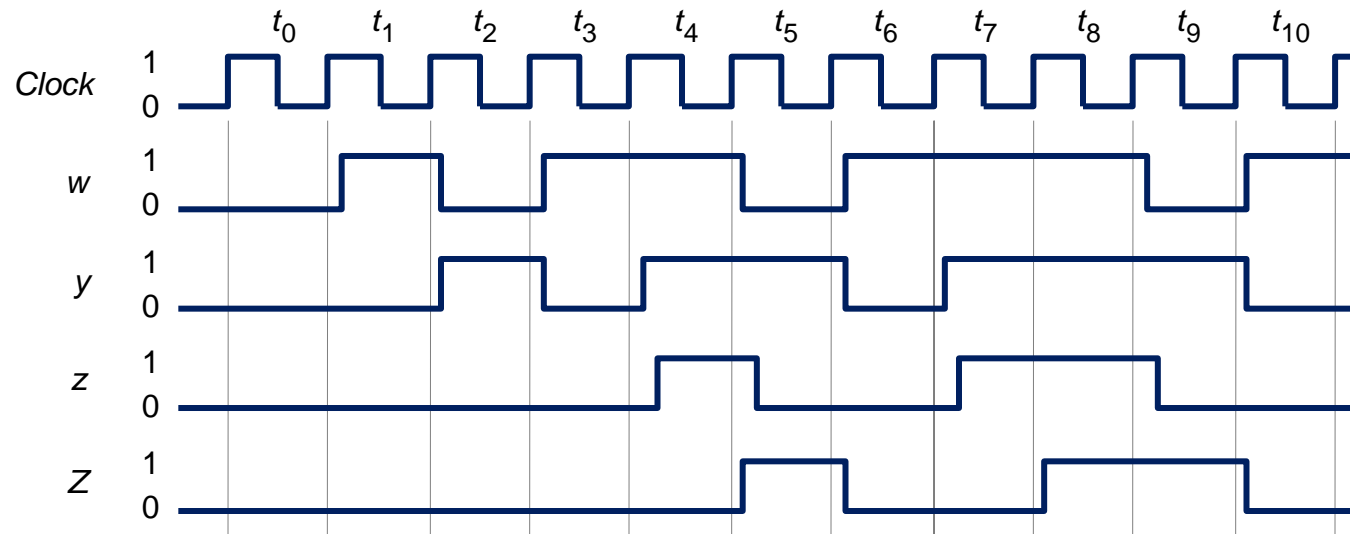
Mealy med utgångsregister

- Nackdelen med Mealy-automaten är att utsignalen kan ändras under hela klockperioden
- Man kan lägga till en register (vippra) på utgången så för att synkronisera utgången med klockflanken



Tidsdiagram med utgångsregister

Med utgångsregister försvinner skillnaden mellan tidsdiagrammen.



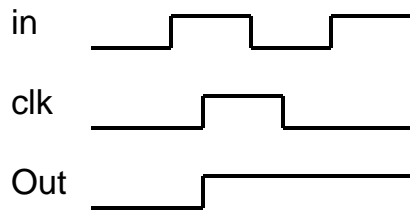
Moore vs Mealy



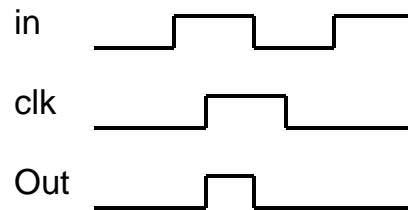
- Moore-automatens utgångsvärden beror bara på det nuvarande tillståndet
- Mealy-automatens utgångsvärden beror på det nuvarande tillståndet och värden på ingångssignalerna
- Mealy-automaten behöver ofta färre tillstånd
- Mealy-automatens utsignaler är inte synkroniserade med klockan, varför man ofta lägger till ett utgångsregister

Snabbfråga Automater

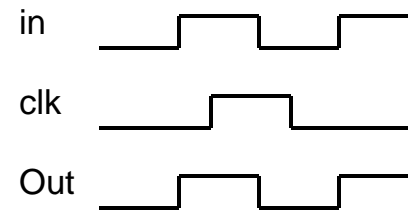
Vilket/vilka av följande tidsdiagram kan genereras från en Moore Automat?



Alt: A



Alt: B

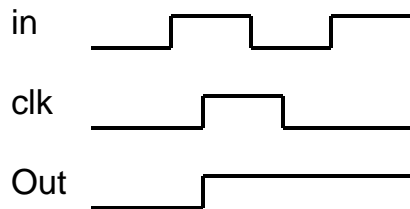


Alt: C

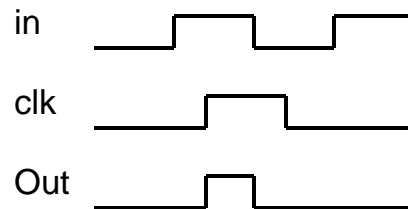


Snabbfråga Automater

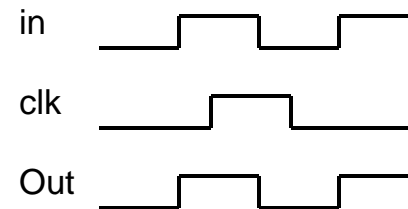
Vilket/vilka av följande tidsdiagram kan genereras från en Moore Automat?



Alt: A



Alt: B



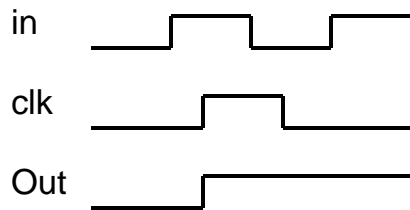
Alt: C



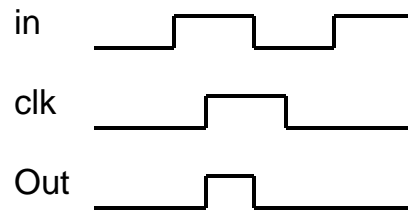
Snabbfråga Automater



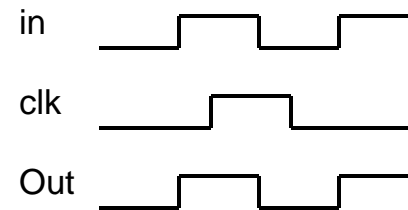
Vilket/vilka av följande tidsdiagram kan genereras från en Mealy Automat?



Alt: A



Alt: B

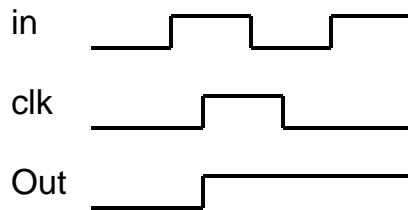


Alt: C

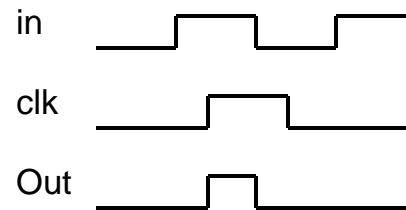


Snabbfråga Automater

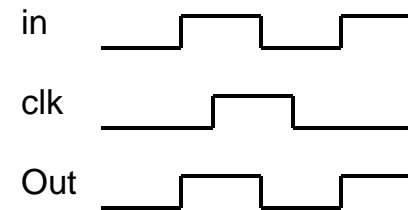
Vilket/vilka av följande tidsdiagram kan genereras från en Mealy Automat?



Alt: A



Alt: B



Alt: C



Val av tillståndskodning



Valet av tillståndskodningen kan spela en stor roll för implementeringen eftersom den påverkar logiken för

- Next-state-decoder
- Utgångsavkodare

Exempel koder:

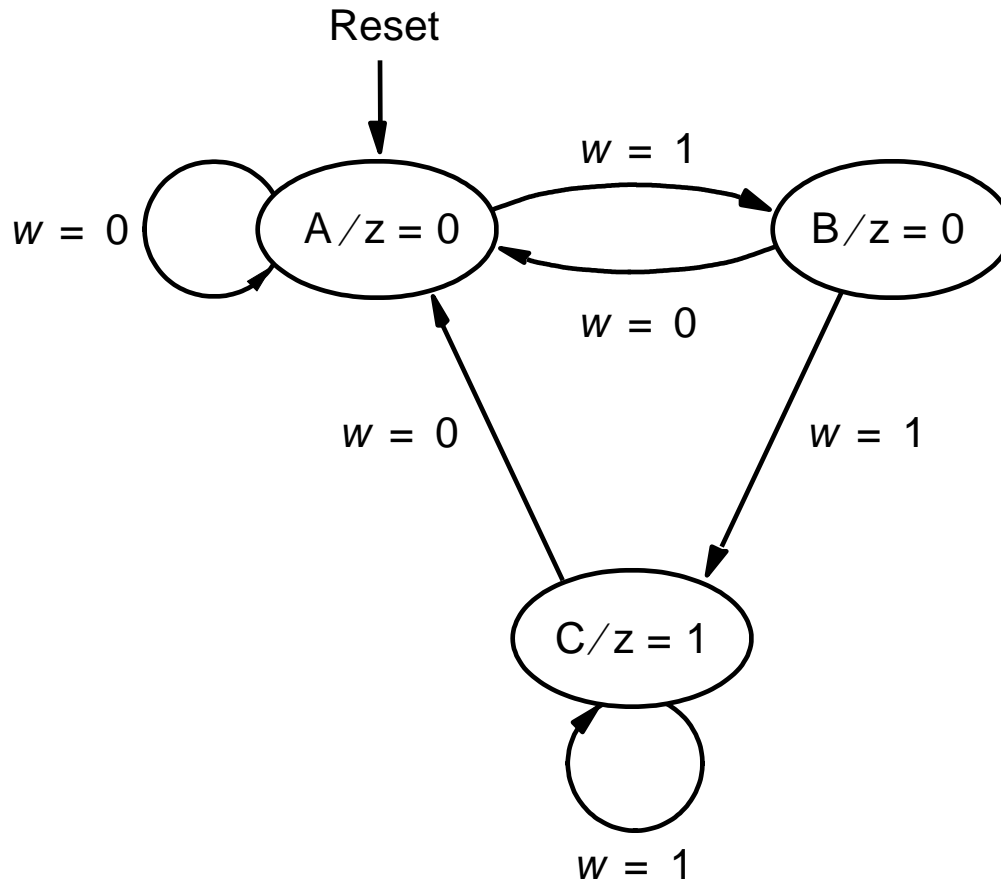
- Binär
- Gray
- One hot

One-Hot-kodning



- One-hot-kodningen använder en vippa per tillstånd
- För varje tillstånd är en bit 'hot' (**1**), alla andra bitar är 0,
dvs 000**1**, 00**1**0, 0**1**00, **1**000
- One-hot kodningen minimerar den kombinatoriska logiken men ökar antalet vippor

”två i rad” tillståndsdigram



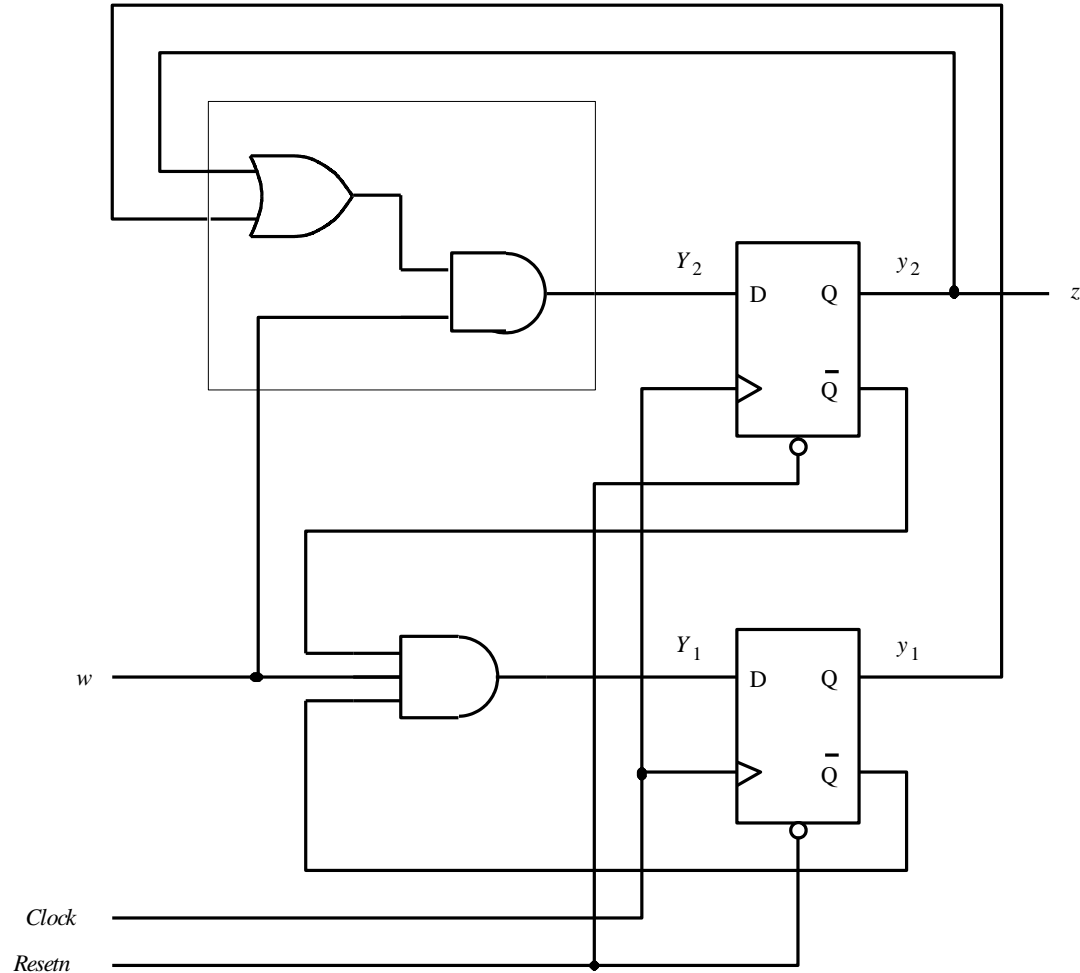
Tillståndskod = Binärkod



| | Present state $y_2 y_1$ | Next state | | Output z |
|---|----------------------------|------------|-----------|---------------|
| | | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | | $Y_2 Y_1$ | $Y_2 Y_1$ | |
| A | 00 | 00 | 01 | 0 |
| B | 01 | 00 | 10 | 0 |
| C | 10 | 00 | 10 | 1 |
| | 11 | <i>dd</i> | <i>dd</i> | <i>d</i> |

Realisering (Binärkod)

2 D-vippor
2 AND-grindar
1 OR-grind



Tillståndskod = Graykod

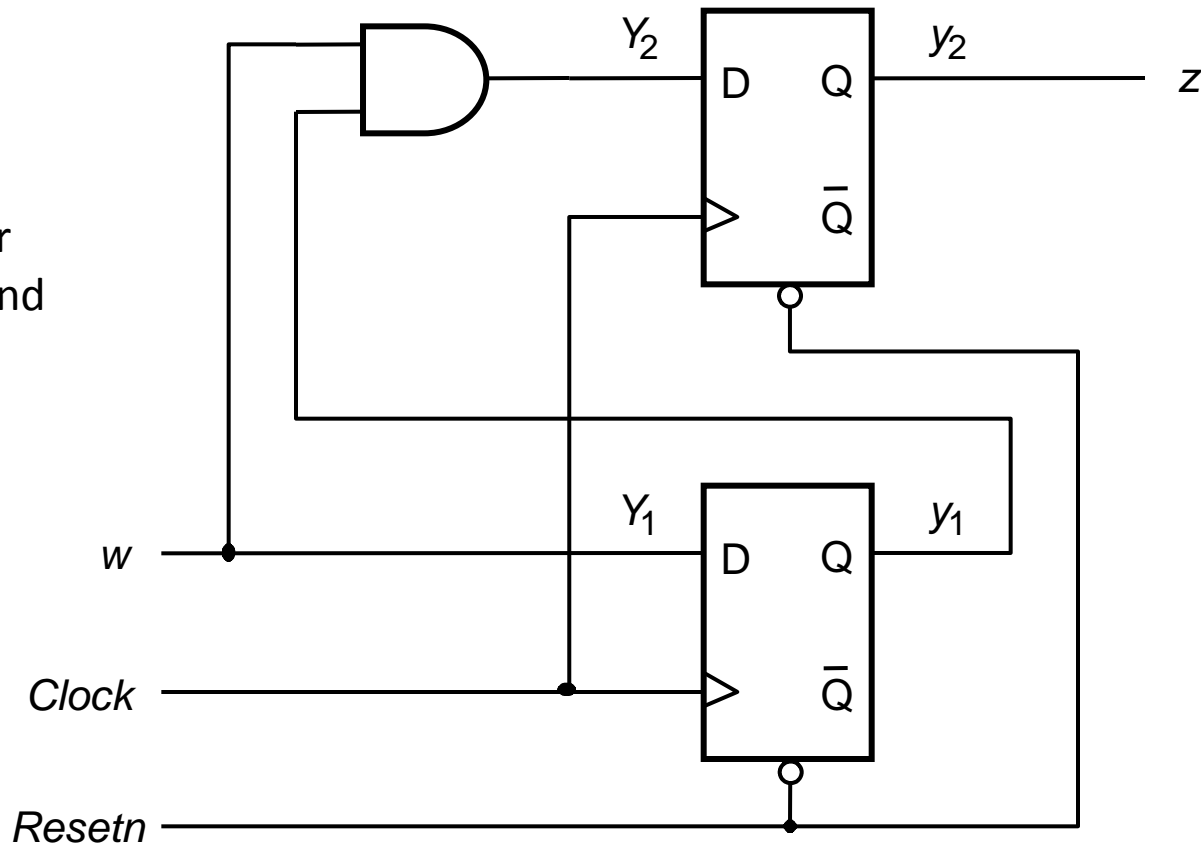


- I Gray-koden ändras bara en bit åt gången, dvs 00, 01, 11, 10
- Gray-koden är bra för räknare

| | Present state y_2y_1 | Next state | | Output z |
|---|------------------------------|------------|----------|---------------|
| | | $w = 0$ | $w = 1$ | |
| | | Y_2Y_1 | Y_2Y_1 | |
| A | 00 | 00 | 01 | 0 |
| B | 01 | 00 | 11 | 0 |
| C | 11 | 00 | 11 | 1 |
| | 10 | dd | dd | d |

Realisering (Graykod)

2 D-vippor
1 AND-grind

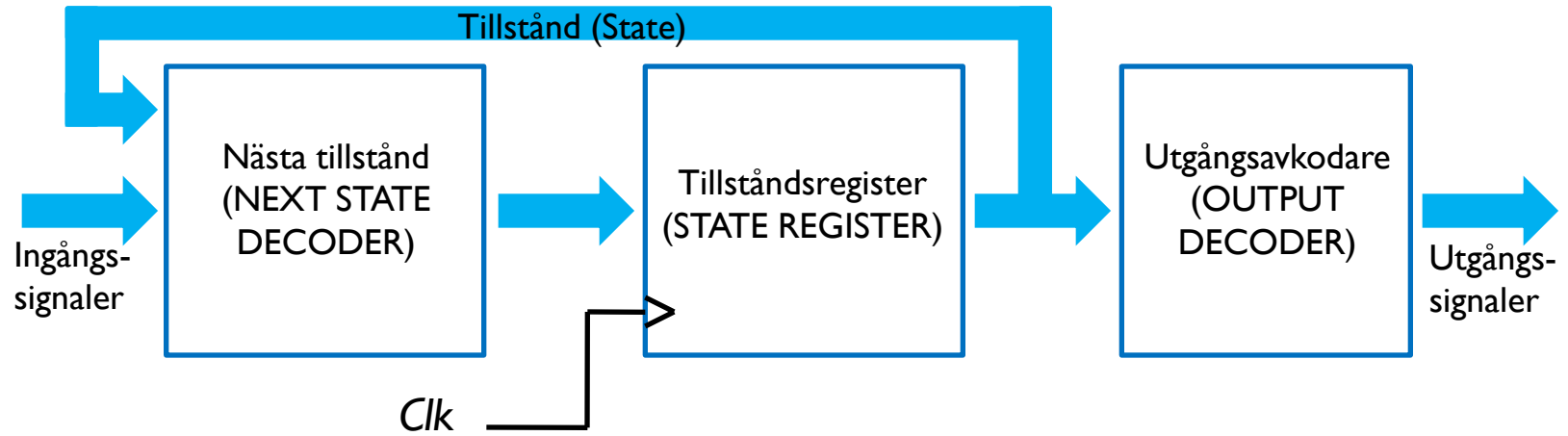


Vilken kod ska man välja?

I detta exempel gav Gray kod enklare realisering, men detta gäller inte för alla tillståndsmaskiner

- Det finns inte en kod som är den bästa i alla lägen, utan det beror helt på tillståndsdiagrammet
- Man kan även ha 'egna koder' som passar till konstruktionen, t ex 00, 11, 10, 01

Tillståndsmaskiner



- Moore maskin: Utgång beror bara på tillstånd
- Mealy maskin: Utgång beror på tillstånd och insignal
- Implementering beror på kodning
- Nästa föreläsning: Tillståndsminimering och Asynkrona tillståndsmaskiner