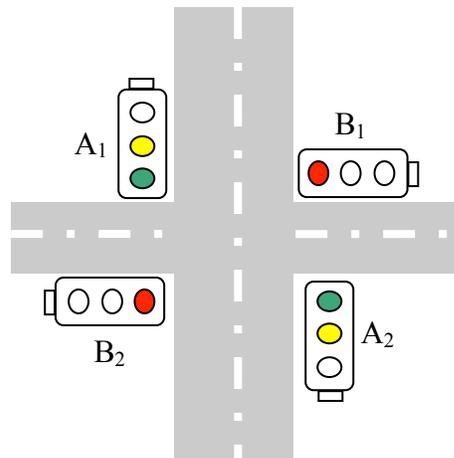


Automati a stati finiti

1. Automi a stati finiti: introduzione

Supponiamo di avere un sistema che si può trovare in uno stato appartenente ad un insieme finito di stati possibili.

Es: Immaginiamo un incrocio tra due strade regolate tramite semafori.



Un semaforo può trovarsi in uno dei seguenti stati (consideriamo per semplicità una sola coppia di semafori, ex. A_1 e A_2):

$$S = \{\text{rosso, verde, giallo, lampeggiante}\}$$

Supponiamo che il nostro sistema sia dotato di ingressi che condizionano l'evoluzione del sistema stesso. Supponiamo che l'insieme dei possibili valori di ingresso sia anch'esso finito e che il sistema, a determinati istanti di tempo, cambi di stato in funzione degli ingressi e dello stato corrente.

Es: Il semaforo dell'esempio precedente potrebbe avere in ingresso un sensore che lo informa se è giorno o notte in modo da cambiare il suo stato in lampeggiante quando è notte (si presuppone che il traffico sia così esiguo da rendere il controllo semaforico superfluo). In ingresso al sistema quindi possiamo avere due segnali possibili:

$$I = \{\text{giorno, notte}\}$$

Durante il giorno il semaforo segue la usuale sequenza di stati mentre durante la notte il semaforo resta lampeggiante. La transizione giorno-notte, cioè la transizione tra sequenza normale e lampeggiante, deve avvenire la prima volta che il semaforo transita per il rosso durante la notte mentre la transizione notte-giorno deve avvenire con la transizione dallo stato lampeggiante allo stato verde.

L'insieme delle possibili transizioni sarà una funzione tra tutti i possibili ingressi e tutti possibili stati verso l'insieme degli stati:

giorno e verde \rightarrow giallo
giorno e giallo \rightarrow rosso
giorno e rosso \rightarrow verde
giorno e lampeggiante \rightarrow verde # questa transizione avviene solo la
prima volta che il sensore rileva
il giorno
notte e verde \rightarrow giallo # Quando il sensore rileva che
notte e giallo \rightarrow rosso # è giunta la notte, attende il rosso
notte e rosso \rightarrow lampeggiante # quindi passa a lampeggiante
notte e lampeggiante \rightarrow lampeggiante # e rimane lampeggiante fino alla
alla prossima transizione
notte-giorno

Supponiamo infine che il sistema, in funzione dello stato corrente, generi uno di un insieme finito di possibili segnali di uscita.

Es: L'insieme dei possibili segnali in uscita del sistema semaforico sono i seguenti:

$O = \{luce_rossa, luce_verde, luce_gialla, luce_lampeggiante\}$

La funzione che associa gli stati ai segnali di uscita è banalmente la seguente:

verde \rightarrow luce_verde
rosso \rightarrow luce_rossa
giallo \rightarrow luce_gialla
lampeggiante \rightarrow luce_lampeggiante

Un sistema di questo tipo è detto **Automa a Stati Finiti** (Finite State Automata), e può essere descritto formalmente con una 5-pla:

$$\mathbf{M} = \langle \mathbf{S}, \mathbf{I}, \mathbf{O}, \delta, \lambda \rangle$$

dove:

- **S** è l'insieme finito degli stati possibili
- **I** è l'insieme possibile dei simboli in ingresso
- **O** è l'insieme dei possibili simboli in uscita
- δ è la funzione che lega ingressi e stato corrente con lo stato prossimo
- λ è la funzione che lega lo stato e l'ingresso corrente alle uscite

L'esempio precedente descrive un sistema in cui l'uscita dipende solo dallo stato corrente; un automa di questo tipo è detto **Automa di Moore**. Se l'uscita dipende sia dallo stato corrente che dagli ingressi, come enunciato nella definizione precedente, allora è detto **Automa di Mealy**. Nell'automa di *Moore* le uscite sono collegate allo stato corrente del sistema, nell'automa di *Mealy* sono collegate alle transizioni da uno stato ad un altro. I due automi sono equivalenti, cioè un sistema che si può realizzare con uno dei due modelli può essere sempre realizzato anche con l'altro modello. In generale, gli

automi di Mealy hanno meno stati del corrispondente automa di Moore, anche se sono più complicati da sintetizzare.

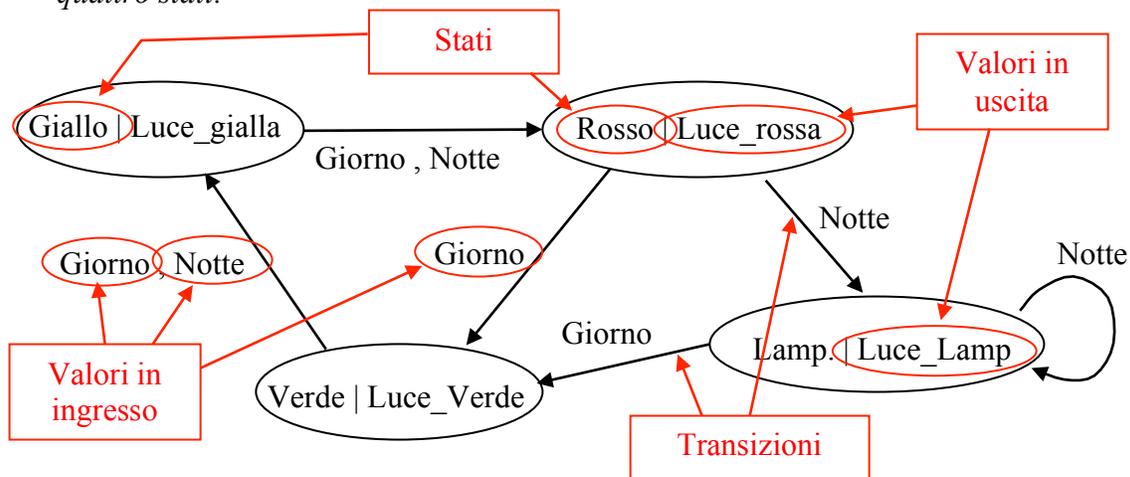
A volte può essere utile indicare lo stato iniziale s_0 dell'automata (ad esempio lo stato che assume il sistema all'atto dell'accensione o in risposta ad un segnale di reset). In questo caso il modello teorico diventa una 6-pla:

$$M = \langle S, I, O, \delta, \lambda, s_0 \rangle$$

2. Grafo di transizione degli stati (STG -State Transition Graph)

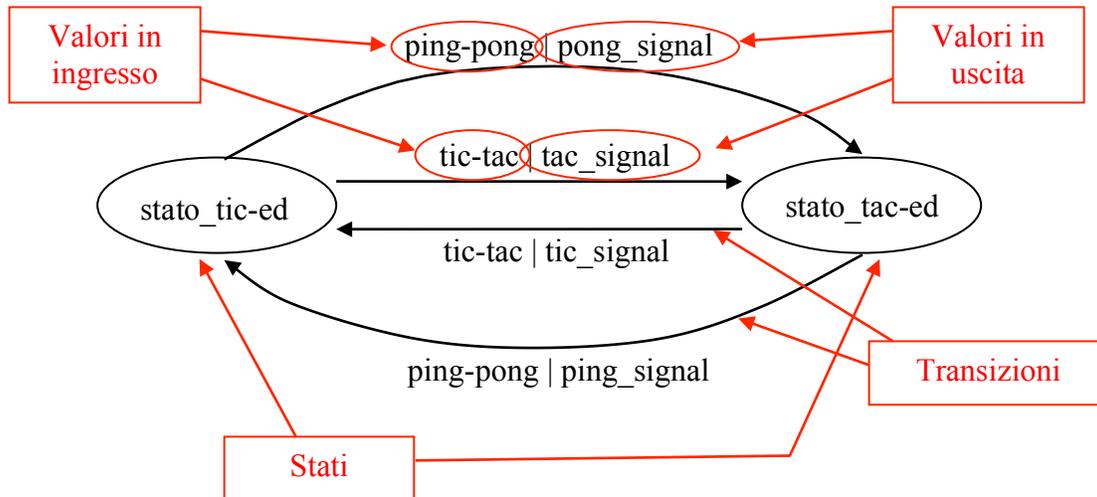
Il **Grafo di Transizione degli Stati** permette di descrivere completamente un automa a stati finiti attraverso un grafo orientato ed etichettato. Ad ogni stato corrisponde un nodo del grafo. Se è possibile una transizione da uno stato A ad uno stato B in relazione ad un ingresso i allora sul grafo esisterà un arco orientato dal nodo corrispondente ad A al nodo corrispondente a B , etichettato con i . Nel caso di automi di Moore in cui l'uscita è funzione del solo stato corrente, l'indicazione dell'uscita u corrispondente ad uno stato A è riportata all'interno del nodo che identifica lo stato A .

Es: L'esempio precedente può essere descritto tramite un automa di Moore a quattro stati:



Nel caso di un automa di Mealy in cui l'uscita è generata in corrispondenza delle transizioni da uno stato ad un altro, ogni arco (e quindi ogni transizione) viene etichettato, oltre che con l'ingresso che guida la transizione, anche con l'uscita corrispondente.

Ex: Supponiamo di avere un metronomo che genera un segnale bistabile e supponiamo che sia possibile scegliere, attraverso un selettore, il tipo di segnale in uscita: tic-tac oppure ping-pong. Un sistema del genere è descrivibile con un automa di Mealy a due stati e un ingresso binario. L' STG corrispondente è:



3. Tabella di transizione degli stati (STT - State Transition Table)

Un altro modo per descrivere completamente un automa a stati finiti è dato dalla **Tabella di Transizione degli Stati** che riporta in forma tabellare la funzione di transizione δ e la funzione di uscita λ . Nel caso di un automa di *Moore* per ogni stato corrente possibile e per ogni combinazione degli ingressi viene indicato lo stato prossimo raggiunto dall'automato. Un'ulteriore colonna della tabella esprime infine la relazione tra stato del sistema e uscita corrispondente.

Ex: STT relativa al semaforo degli esempi precedenti:

Stato \ Ingresso	δ		λ Uscita
	giorno	notte	
Rosso	verde	lampeggiante	luce_rossa
Verde	giallo	giallo	luce_verde
Giallo	rosso	rosso	luce_gialla
Lampeggiante	verde	lampeggiante	luce_lamp.

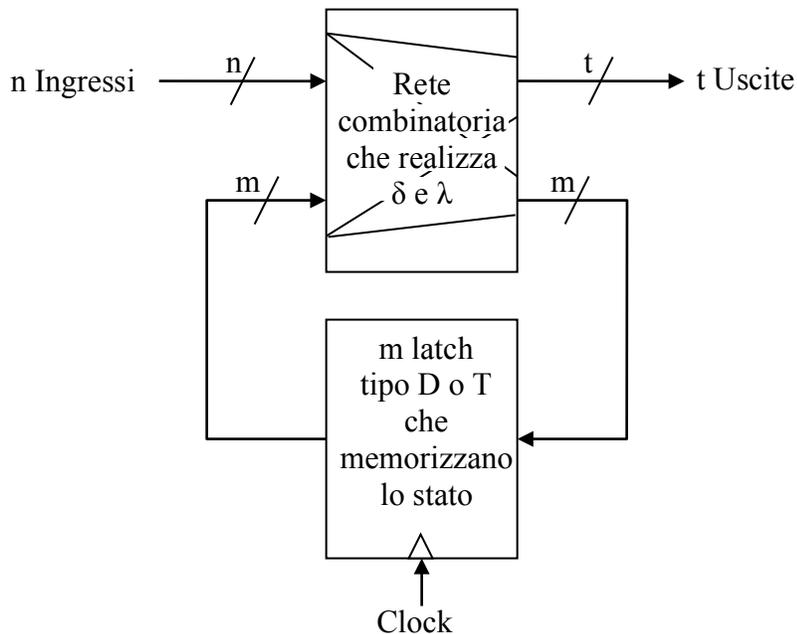
Nel caso di un automa di *Mealy* per ogni stato corrente possibile e per ogni combinazione degli ingressi viene indicato sia lo stato prossimo raggiunto dall'automato che l'uscita corrispondente.

Ex: STT relativa all'esempio del metronomo:

Stato \ Ingresso	$\delta \lambda$	
	ping-pong	tic-tac
stato_tic-ed	stato_tac-ed ping_signal	stato_tac-ed tac_signal
stato_tac-ed	stato_tic-ed pong_signal	stato_tic-ed pong_signal

4. Reti sequenziali sincrone: modello di Huffman.

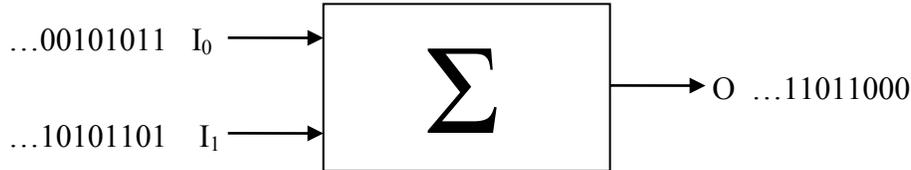
Una **rete combinatoria** è un sistema in cui uscita è univocamente determinata dallo stato degli ingressi, indipendentemente dai valori degli ingressi agli istanti precedenti (sistemi *stateless*). Se l'uscita del sistema al contrario dipende anche dall'evoluzione nel passato degli ingressi allora il sistema è detto **rete sequenziale** (sistemi *statefull*). Le reti sequenziali sono caratterizzate in ogni istante da uno stato corrente che descrive l'informazione immagazzinata dal sistema circa i segnali giunti in ingresso nel passato. L'uscita di una rete sequenziale così come lo stato prossimo della rete è una funzione dello stato e degli ingressi attuali. Se la rete evolve da uno stato all'altro in risposta ad segnale di sincronismo, o clock, allora è detta **rete sequenziale sincrona**. Il **modello di Huffman** descrive una rete sequenziale sincrona che può essere utilizzata per costruire fisicamente automi a stati finiti di Moore e Mealy.



Modello di Huffman

5. Sintesi di un automa di Moore: Sommatore binario sequenziale infinito.

Si vuole costruire una rete sequenziale che dati in ingresso due sequenze di bit, dal bit meno significativo ai bit più significativi realizzi la somma binaria con l'usuale algoritmo aritmetico della somma bit a bit con riporto.



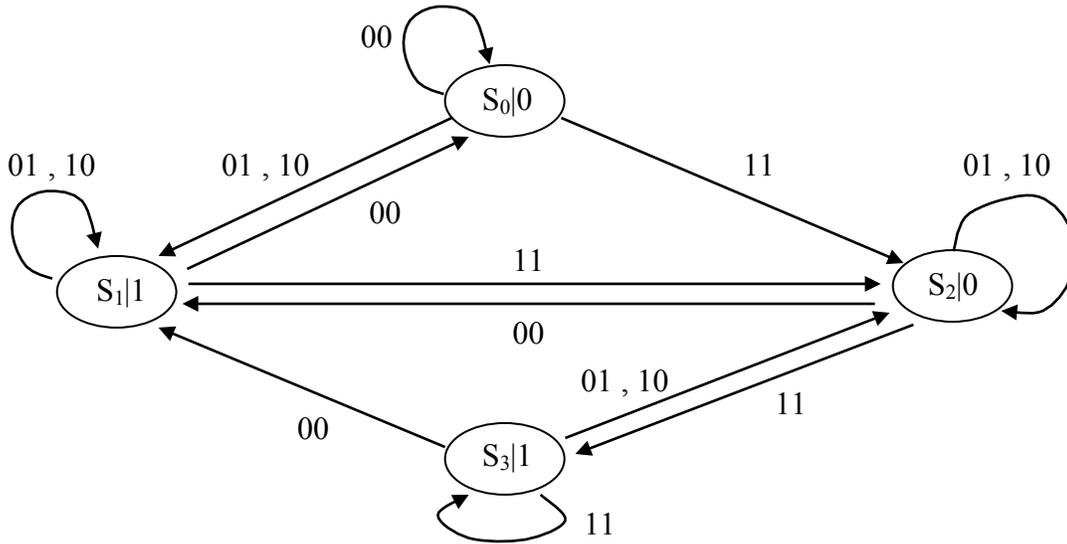
Il sistema in ogni passo di calcolo deve ricordare il risultato della somma dei due bit in ingresso e l'eventuale riporto che andrà propagato ai due bit seguenti. Il numero di stati del sistema è quindi pari a quattro:

Stato	Descrizione
S_0	$S=0, R=0$
S_1	$S=1, R=0$
S_2	$S=0, R=1$
S_3	$S=1, R=1$

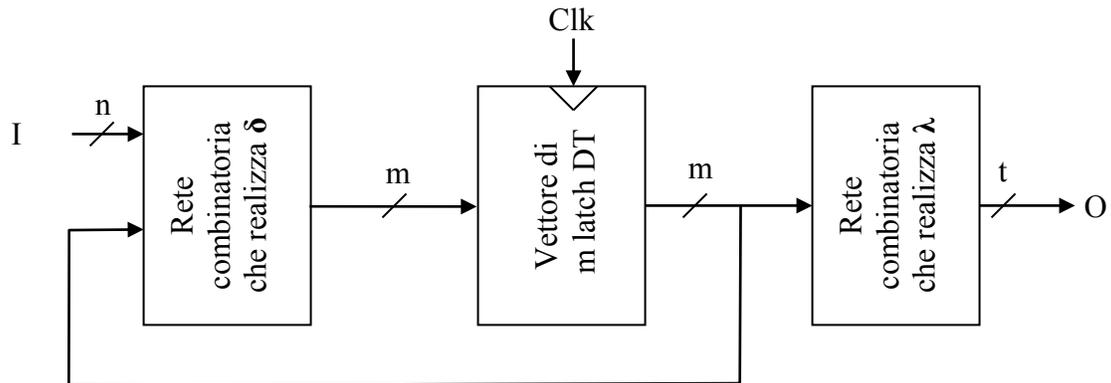
L'ingresso del sistema è costituito dai due bit da sommare. Le configurazioni in ingresso possibili (corrispondenti all'alfabeto di ingresso) sono quindi quattro: **00**, **01**, **10**, **11**. L'uscita è costituita da un solo bit che può assumere sono due configurazioni, **0** oppure **1**, corrispondente alla somma dei due bit in ingresso più l'eventuale riporto precedente. Definiamo l'automa di Moore corrispondente attraverso la STT:

Stato	δ				λ O
	$I_0I_1=00$	$I_0I_1=01$	$I_0I_1=10$	$I_0I_1=11$	
S_0	S_0	S_1	S_1	S_2	0
S_1	S_0	S_1	S_1	S_2	1
S_2	S_1	S_2	S_2	S_3	0
S_3	S_1	S_2	S_2	S_3	1

L' STG del sistema è il seguente:



Un automa di Moore è fisicamente realizzabile tramite un circuito sequenziale così formato (è in pratica un modello di Huffman):

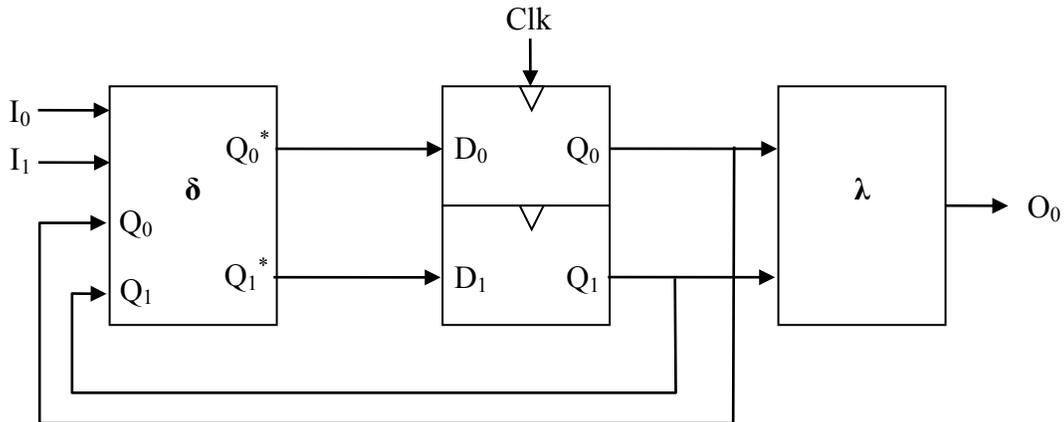


Il numero di latch occorrenti per memorizzare n stati è pari all'intero più piccolo non minore del logaritmo in base 2 di n. Poiché il sommatore richiede 4 stati il numero di latch da utilizzare sarà¹:

$$n.latch = \text{ceil}(\log_2 4) = 2.$$

¹ $\text{ceil}(x)$ = l'intero più piccolo non inferiore a x. Es. $\text{ceil}(3.1)=4$, $\text{ceil}(4)=4$.

Il circuito che realizza il sommatore dell'esempio è quindi:



Per sintetizzare le funzioni stato prossimo e di uscita occorre definire una corrispondenza tra gli stati del sistema e le configurazioni possibili dei latch così come occorre dare una codifica binaria per i simboli di ingresso ed uscita (nel caso del sommatore la mappatura degli ingressi e delle uscite è definibile naturalmente considerando i numeri binari in ingresso ed uscita stessi). La mappatura può essere fatta in qualsiasi modo tenendo però presente che influenza la complessità finale delle due funzioni δ ed λ . *Buone* mappature generano, il più delle volte, funzioni semplici mentre *cattive* mappature generano funzioni più complesse. Non esiste una regola generale per definire questa mappatura. Nel caso del sommatore conviene assegnare le configurazioni di bit in modo che Q_0 indichi la somma dei bit e Q_1 indichi l'eventuale riporto da propagare alla transizione successiva:

Stato	Descrizione	Q_0Q_1
S_0	$S=0, R=0$	00
S_1	$S=1, R=0$	10
S_2	$S=0, R=1$	01
S_3	$S=1, R=1$	11

Ora è possibile trascrivere la STT sostituendo alle etichette degli stati la corrispondente configurazione dei latch:

Q_0Q_1	$\delta = Q_0^* Q_1^*$				λ
	$I_0I_1=00$	$I_0I_1=01$	$I_0I_1=10$	$I_0I_1=11$	O
00	00	10	10	01	0
10	00	10	10	01	1
01	10	01	01	11	0
11	10	01	01	11	1

La sintesi delle funzioni δ e λ può essere fatta in vari modi. Nei casi più semplici si può tentare di dedurre direttamente dalla tabella la formula che descrive la funzione. Negli

altri casi occorre usare metodi più sistematici come le forme SOP o le mappe di Karnaugh.

Dalla STT si deduce immediatamente che l'uscita per ogni stato del sistema è banalmente uguale al valore di Q_0 :

$$\lambda(Q_0Q_1) = Q_0$$

Questa semplificazione deriva da come è stata scelta la mappatura tra stati e configurazioni della memoria.

Sempre dalla STT possiamo sintetizzare le formule stato prossimo per Q_0^* e Q_1^* . Riscrivo la tabella di verità per le due variabili:

$I_0I_1Q_0Q_1$	Q_0^*	Q_1^*
0000	0	0
0001	1	0
0010	0	0
0011	1	0
0100	1	0
0101	0	1
0110	1	0
0111	0	1
1000	1	0
1001	0	1
1010	1	0
1011	0	1
1100	0	1
1101	1	1
1110	0	1
1111	1	1

Esprimo la forma SOP per Q_0^* e Q_1^* (per comodità uso ABCD al posto di $I_0I_1Q_0Q_1$):

$$Q_0^* = \sim A \sim B \sim C D + \sim A \sim B C D + \sim A B \sim C \sim D + \sim A B C \sim D + A \sim B \sim C \sim D + A \sim B C \sim D + A B \sim C D + A B C D$$

Riordino ed applico la regola (7° e 2b): $xy + x\sim y = x$

$$\begin{aligned} &= (\sim A B C \sim D + \sim A B \sim C \sim D) + (A \sim B C \sim D + A \sim B \sim C \sim D) \\ &\quad + (A B \sim C D + A B C D) + (\sim A \sim B C D + \sim A \sim B \sim C D) \\ &= \sim A B \sim D + A \sim B \sim D + A B D + \sim A \sim B D = (\sim A B + A \sim B) \sim D + (A B + \sim A \sim B) D \end{aligned}$$

Ricordando che $x\sim y + \sim xy = x \oplus y$ e che $xy + \sim x\sim y = \sim(x \oplus y)$ segue:

$$= (A \oplus B) \sim D + \sim(A \oplus B) D = (A \oplus B) \oplus D = (I_0 \oplus I_1) \oplus Q_1$$

Analogamente:

$$Q_1^* = \sim AB\sim CD + \sim ABCD + A\sim B\sim CD + A\sim BCD \\ + AB\sim C\sim D + AB\sim CD + ABC\sim D + ABCD$$

Gli ultimi quattro termini sono ottenuti da AB moltiplicandolo per tutte le possibili configurazioni di CD. ne segue che possono essere semplificati (con 7a e 2b) in AB:

$$= (\sim AB\sim CD + \sim ABCD) + (A\sim B\sim CD + A\sim BCD) + AB \\ = (\sim ABD + A\sim BD) + AB = (\sim AB + A\sim B) D + AB = (A \oplus B) D + AB \\ = (I_0 \oplus I_1) Q_1 + I_0 I_1$$

Le formule derivate per Q_0^* e Q_1^* non sono altro che le formule della somma e del riporto di un Full-Adder. Ciò deriva dalla scelta fatta per la mappatura degli stati nelle configurazioni dei latch. Una altra mappatura avrebbe generato altre formule (probabilmente più complesse).

La stessa sintesi poteva essere ottenuta attraverso le mappe di Karnaugh. Riscrivo la STT per le due variabili Q_0^* e Q_1^* riordinando righe e colonne in modo da avere nelle etichette un solo bit diverso tra due righe (e colonne) adiacenti in modo da ottenere una mappa a quattro variabili:

Q_0^*	$I_0 I_1 = AB$			
	00	01	11	10
$Q_0 Q_1 = CD$				
00	0	1	0	1
01	1	0	1	0
11	1	0	1	0
10	0	1	0	1

Dalla tabella ottengo gli implicanti $\sim A\sim BD$, $\sim AB\sim D$, ABD , $A\sim B\sim D$ e quindi la formula:

$$Q_0^* = \sim A\sim BD + \sim AB\sim D + ABD + A\sim B\sim D = (A \oplus B) \oplus D = (I_0 \oplus I_1) \oplus Q_1$$

Analogamente:

Q_1^* $Q_0Q_1=CD$	00	01	11	10
00	0	0	1	0
01	0	1	1	1
11	0	1	1	1
10	0	0	1	0

ottengo gli implicanti BD , AB , AD e quindi la formula:

$$Q_0^* = AD + BD + AB = (A + B)D + AB = (I_0 + I_1)Q_1 + I_0I_1$$

che è equivalente (vedi lezioni sui sommatore) a:

$$= (I_0 \oplus I_1)Q_1 + I_0I_1$$

Il circuito logico finale che realizza l'automa a stati finiti del sommatore binario sequenziale è:

