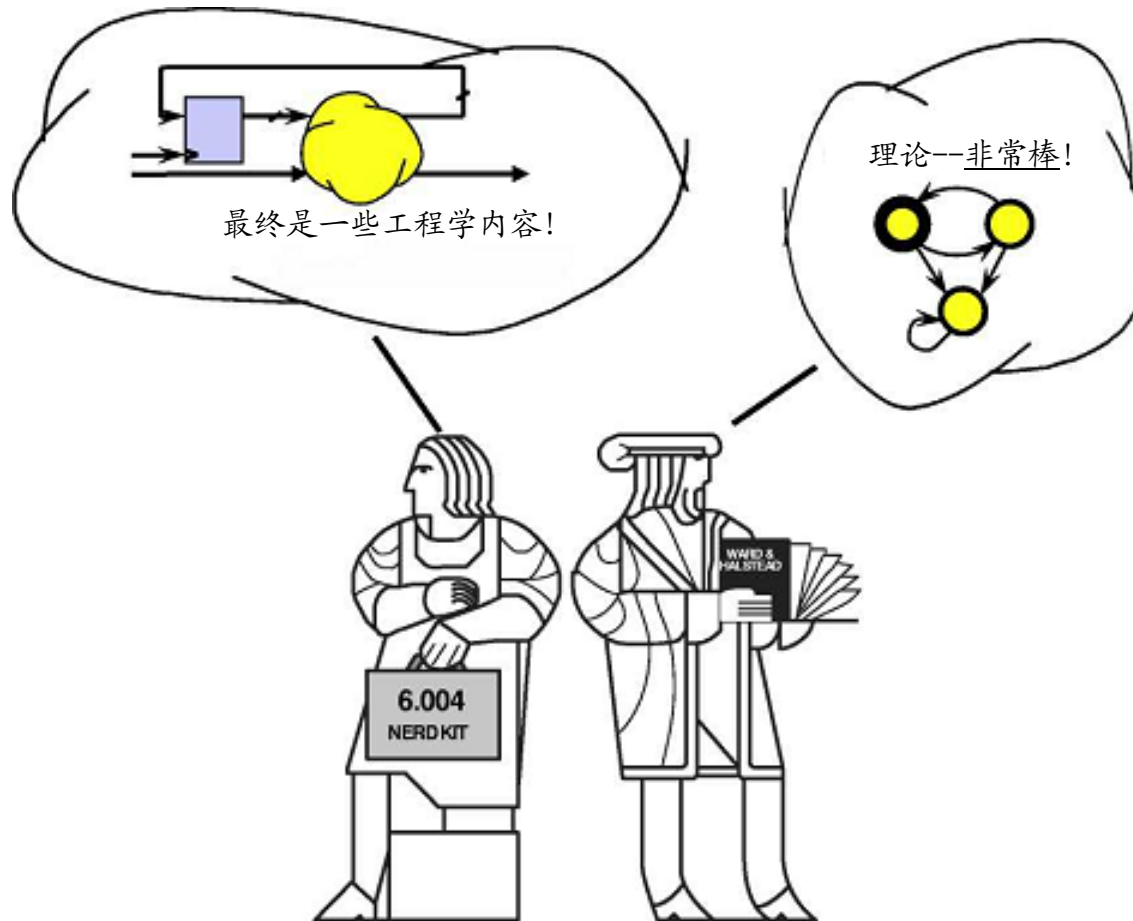
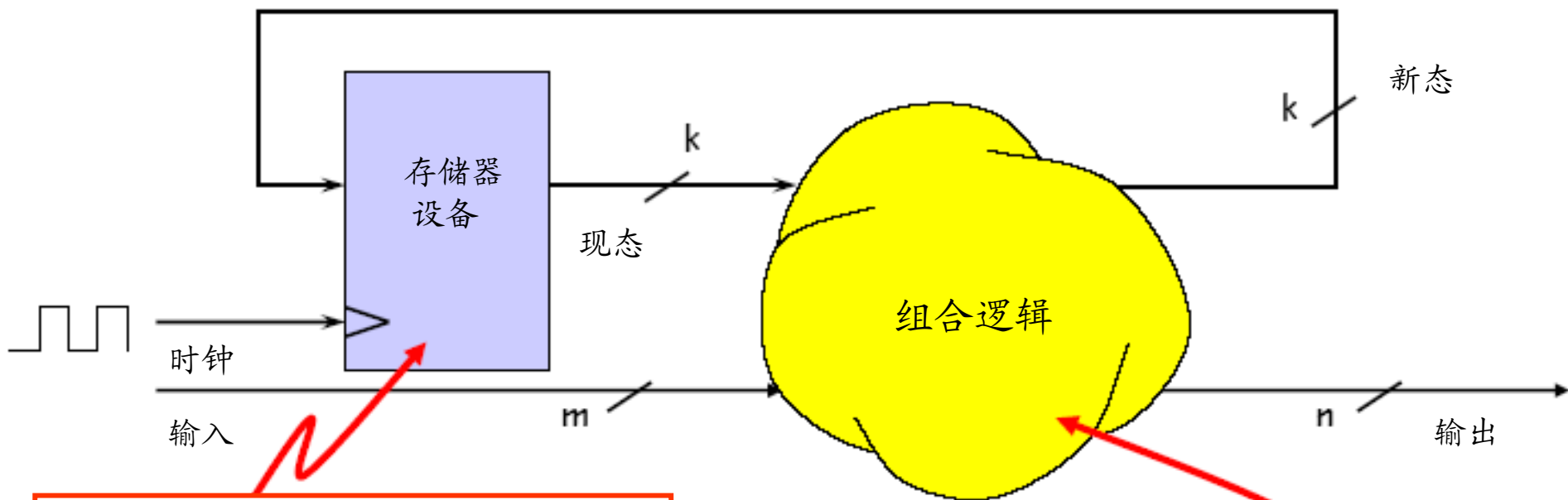


# (同步) 有限状态机



实验2预定在今晚进行

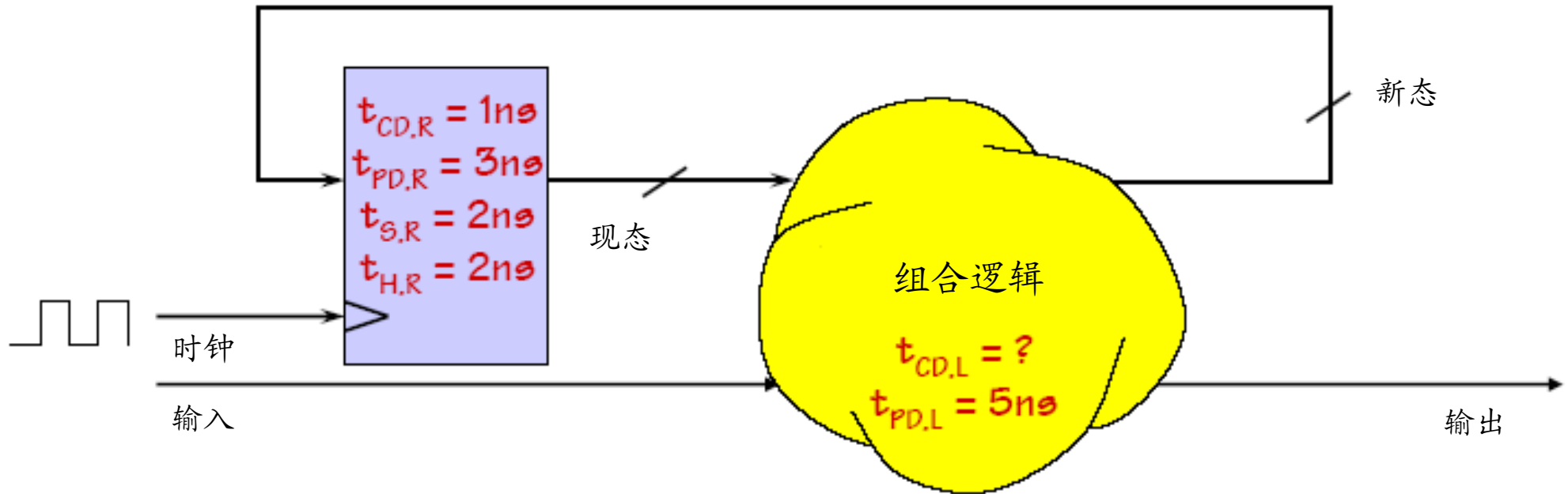
# 我们的新计算机



- 工程周期;
- 只有遵守动态规则时, 才能正常工作;
- 记住:  $2^k$ 种不同组合总共需要k位。

- 非循环图;
- 遵守静态规则;
- 通过一个由 $2^{k+m}$ 行和 $k+n$ 输出列组成的真值表, 可以穷尽列举其全部逻辑。

# 必须注意时序假定条件



问题:

- 该逻辑中针对 $T_{CD}$ 的约束条件是什么?
- 最小时钟周期?
- 输入端的设置和保持时间是多少?

$$t_{CD,R} (1\text{ns}) + t_{CD,L} (?) > t_{H,R} (2\text{ns})$$

$$t_{CD,L} > 1\text{ns}$$

$$t_{CLK} > t_{PD,R} + t_{PD,L} + t_{S,R} > 10\text{ns}$$

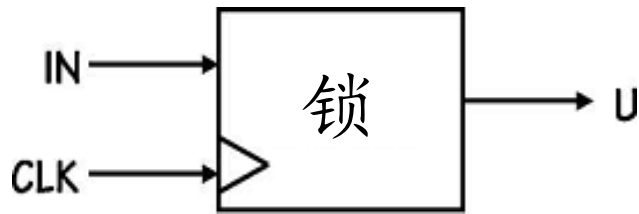
$$t_S = t_{PD,L} + t_{S,R} = 7\text{ns}$$

$$t_H = t_{H,R} - t_{CD,L} = 1\text{ns}$$

我们知道它有多快...但是, 那又怎么样?

# 一个简单的时序电路...

让我们来构造一个二进制数字组合锁:

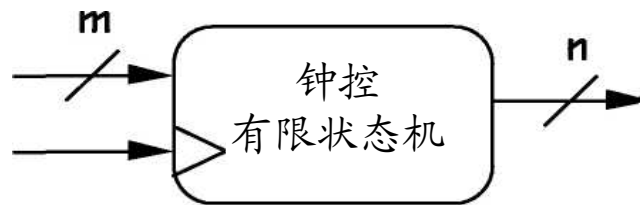


我们需要几个寄存器?

规范:

- 一个输入 (“0”或“1”);
- 一个输出 (解锁信号);
- 当且仅当为1时解锁: 该“组合”的最后四个输入为: 0110。

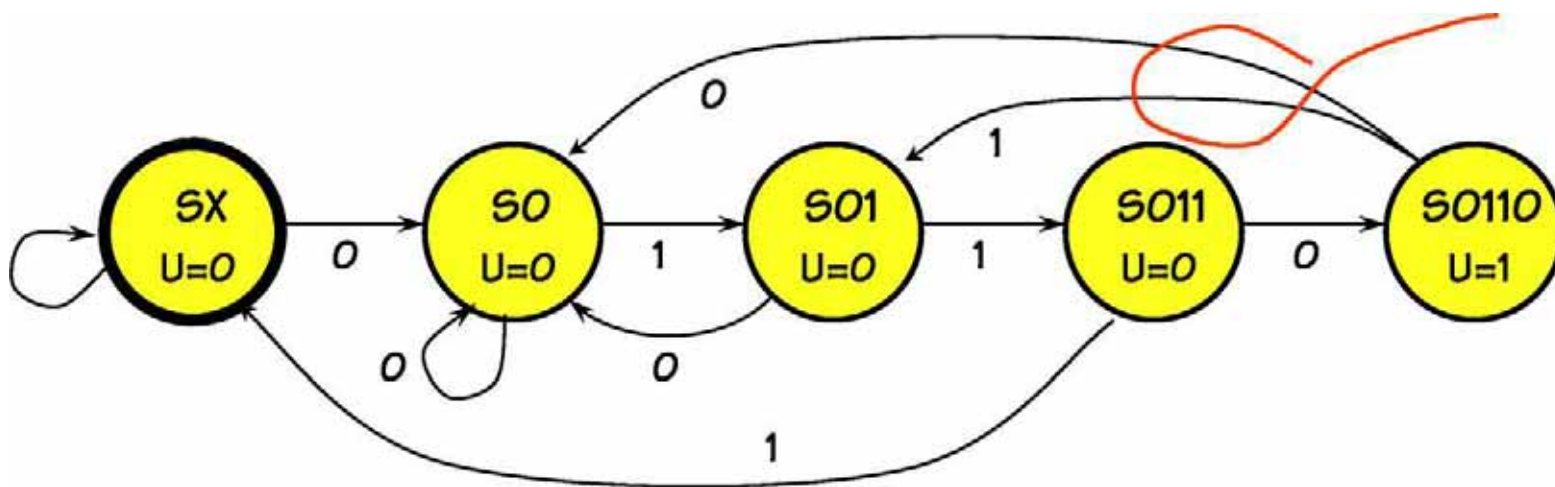
# 特殊抽象： 有限状态机



- 一个有限状态机具有：
  - $k$ 个状态： $S_1 \dots S_k$ （其中的某一个为“初始”状态）；
  - $m$ 个输入： $I_1 \dots I_m$ ；
  - $n$ 个输出： $O_1 \dots O_n$ ；
  - 针对每个状态 $s$ 和输入 $I$ ，有一个转换规则 $s' (s, I)$ ；
  - 针对每个状态 $s$ ，有一个输出规则 $Out (s)$ 。

# 状态转换图

为什么这些要转向S0和S01?

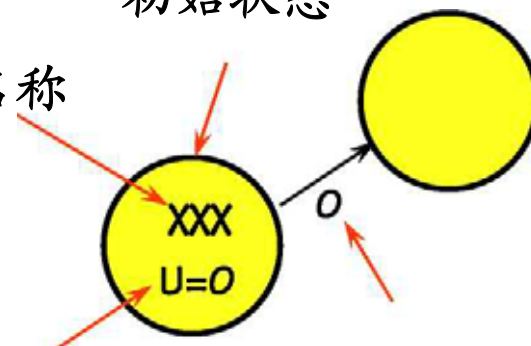


设计我们的锁...

- 需要一个初始状态，称之为SX;
- 在适当的项序列中，每一步都必须有一个独立的状态;
- 必须处理其他（错误的）项。

粗圆圈表示  
初始状态

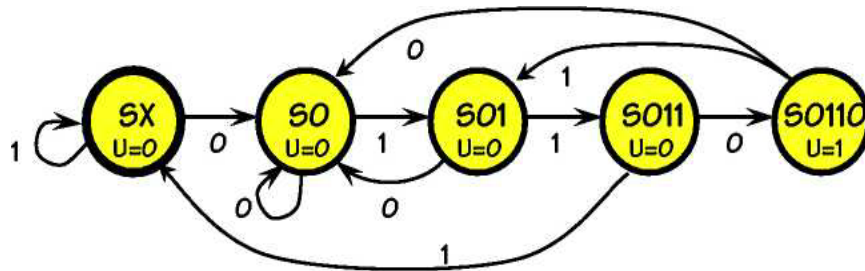
状态名称



处于该状态时的  
输出

导致状态转换的  
输入

# 还有另外一种规范



所有状态转换图都可以用真值表来进行描述...

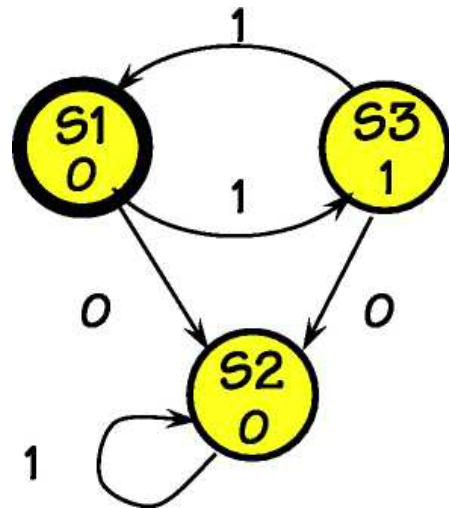
为每个状态分配一个二进制编码（某种技术中的一位）。

可以采用我们学过的用于组合逻辑的化简方法来简化真值表。

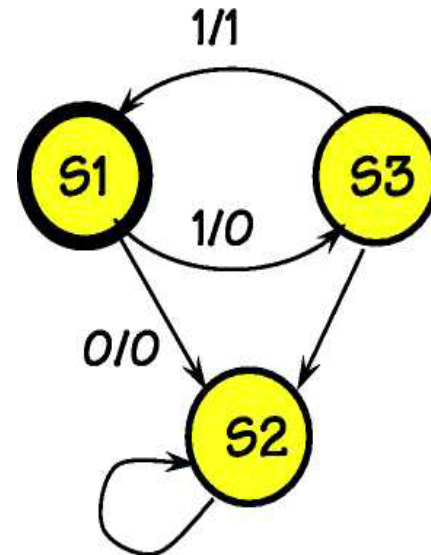
输入	现态	次态	解锁
0	SX	S0	0
1	SX	SX	0
0	S0	S0	0
1	S0	S01	0
0	S01	S0	0
1	S01	S011	0
0	S011	S0110	0
1	S011	SX	0
0	S0110	S0	0
1	S0110	S01	0

可以为状态任意分配代码，但是，如果你仔细选择分配方案，就可以大大简化逻辑需求。

# 有效的状态图



摩尔机：  
输出依赖于状态

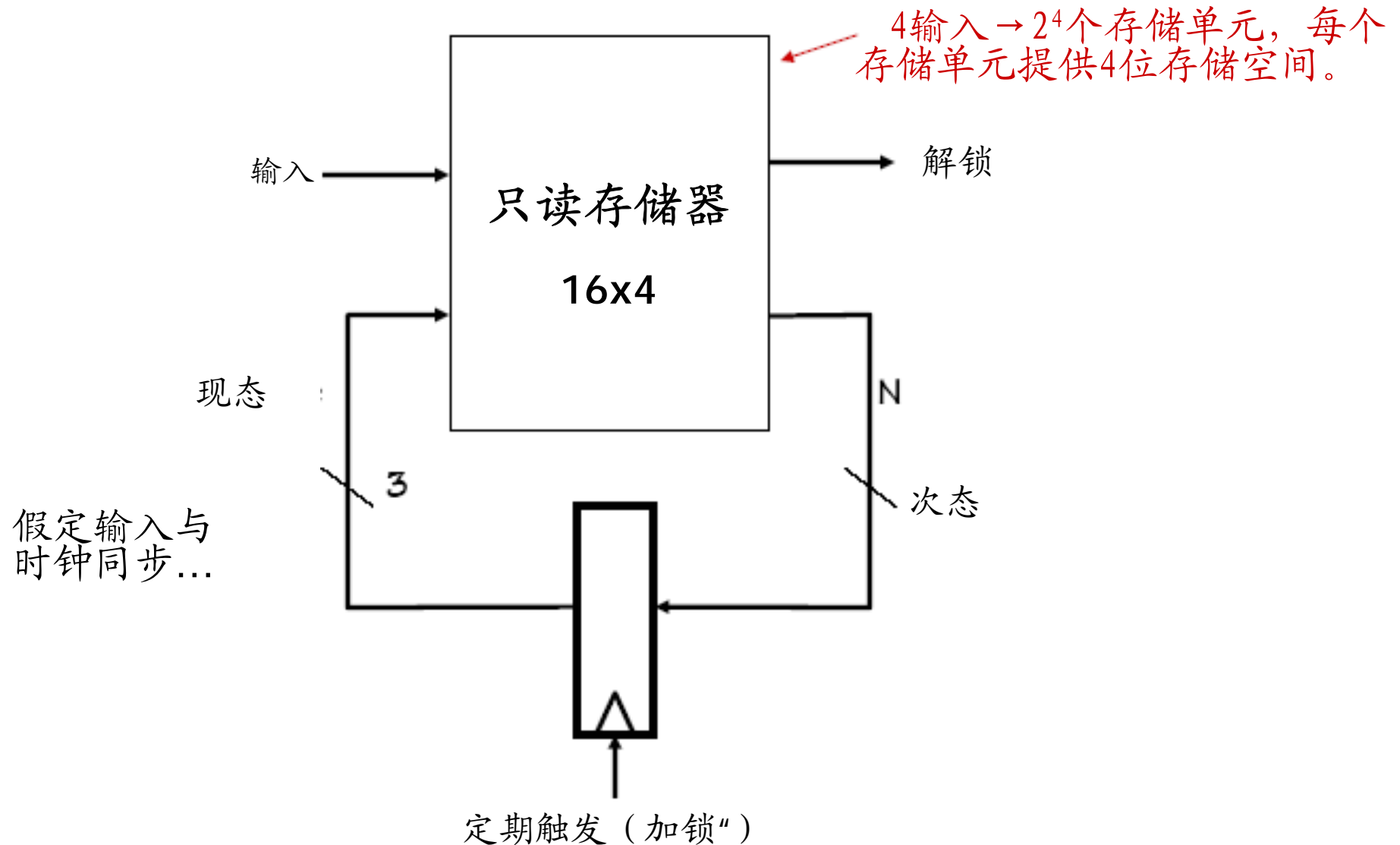


米莉机：  
输出依赖于转换

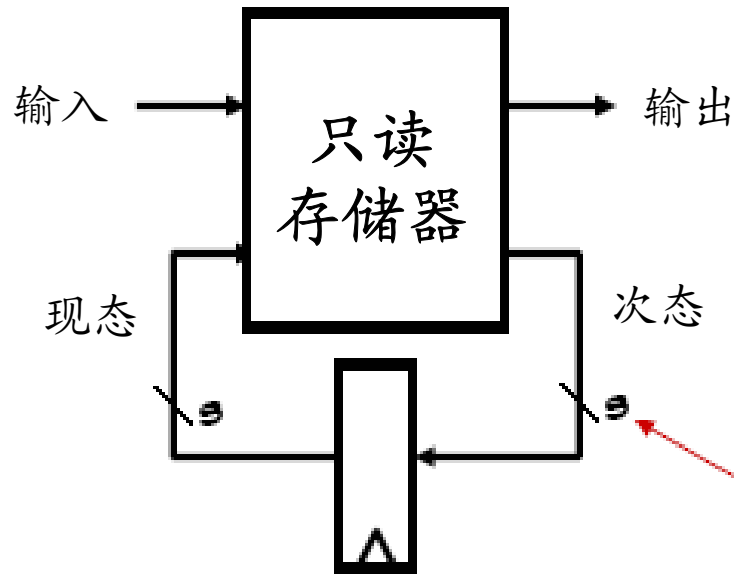
- 离开某种状态的弧必须是：
  - (1) **互斥**  
——对于给定的输入值，不能有两种选择。
  - (2) **完全选择**  
——每种状态都必须指定对于每一种可能的输入组合会发生什么情况。  
“什么也没有发生”意味着返回到该状态自身。



# 现在将它放置在硬件中



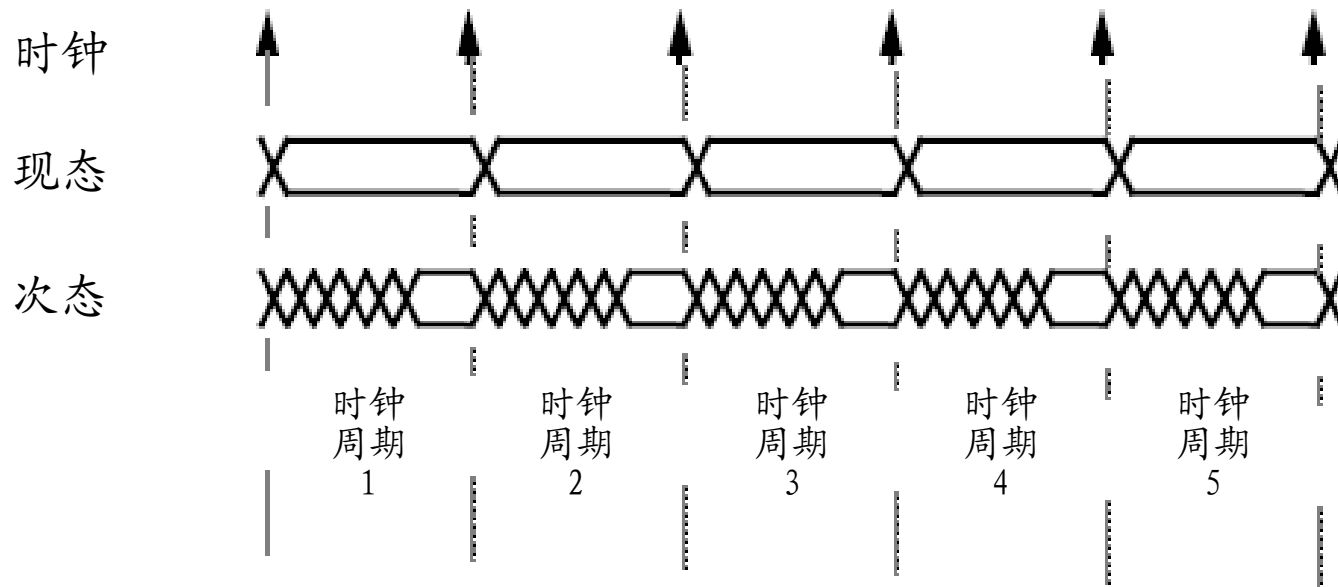
# 离散状态，时间



两种设计选择:

- (1) 输出仅依赖于状态 (摩尔机);
- (2) 输出依赖于输入+状态 (米莉机)。

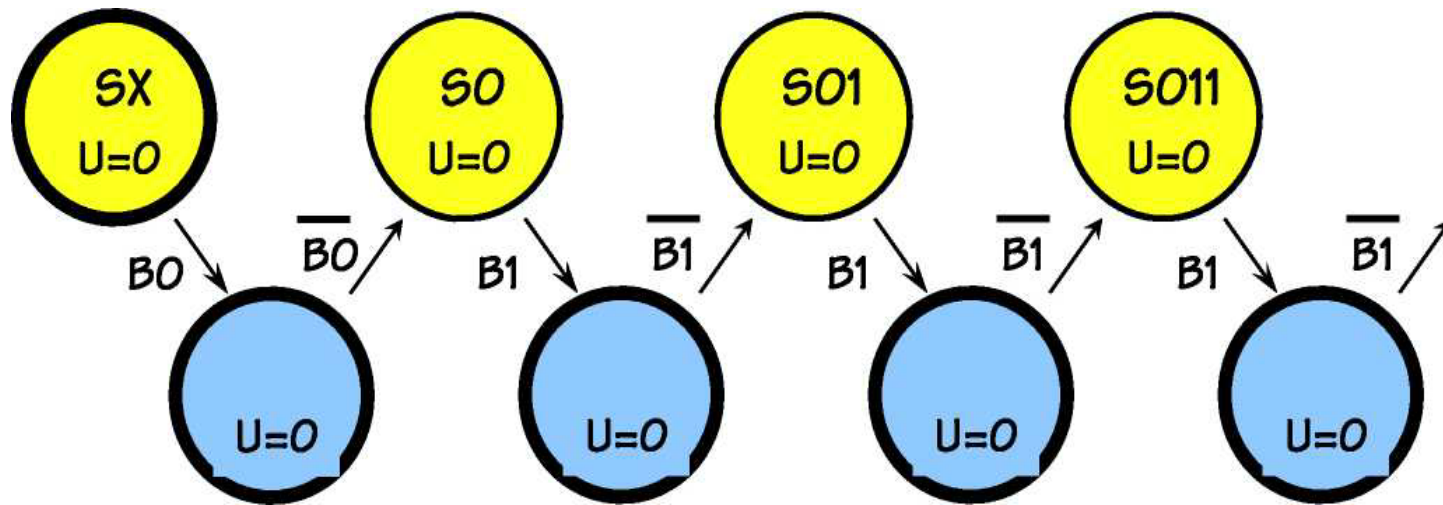
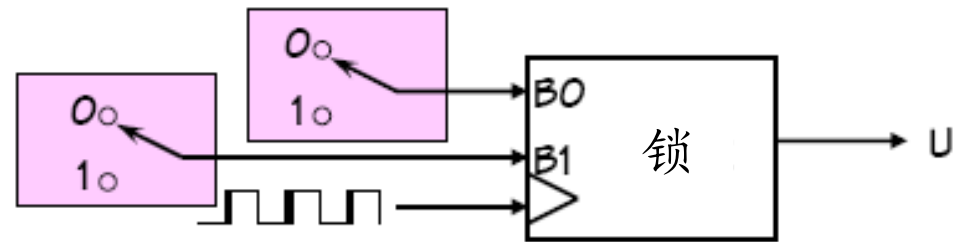
$s$  个状态位  $\rightarrow 2^s$  种可能的状态



# 异步输入-I

在我们给出的例子中，假定每个输入对应着一次时钟转换。如果“按钮器”没有察觉到时钟信号或是与时钟不同步，将会出现什么现象？

如果每个按钮输入是一个异步的0/1电平，会发生什么情况？怎样做才能防止单个按钮生成多个转换？

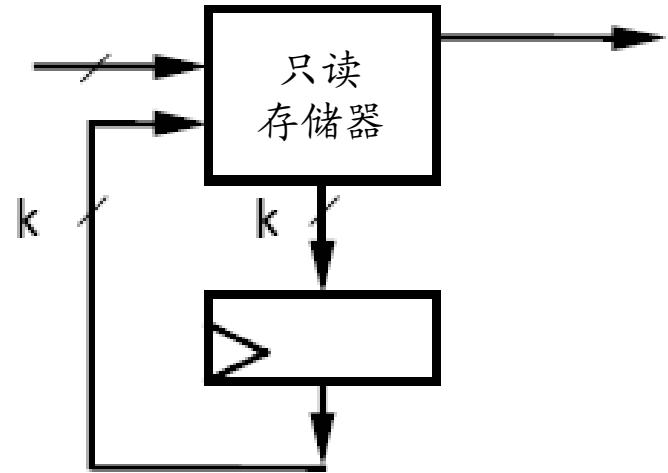


但是，动态规则又会怎样呢？

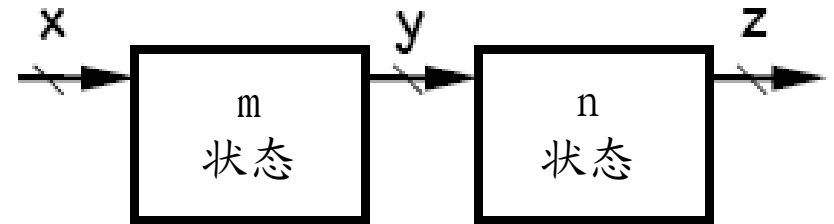
使用中间状态来同步按钮！

# 有限状态机的团队游戏

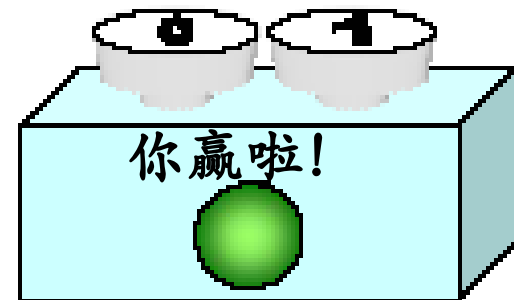
1. 你对状态数有多少了解?



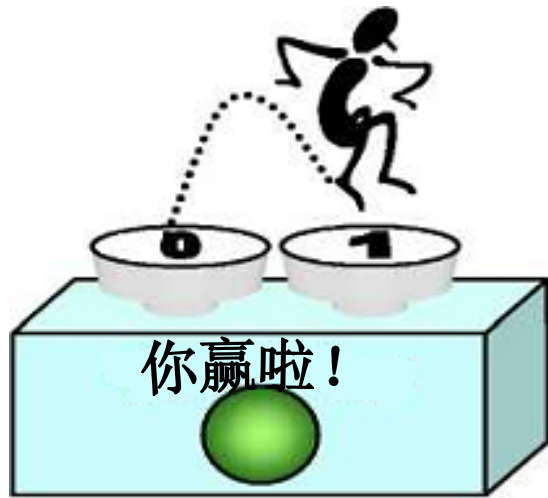
2. 相同问题:



3. 此处给出的是一个有限状态机, 你能发现其规则吗?

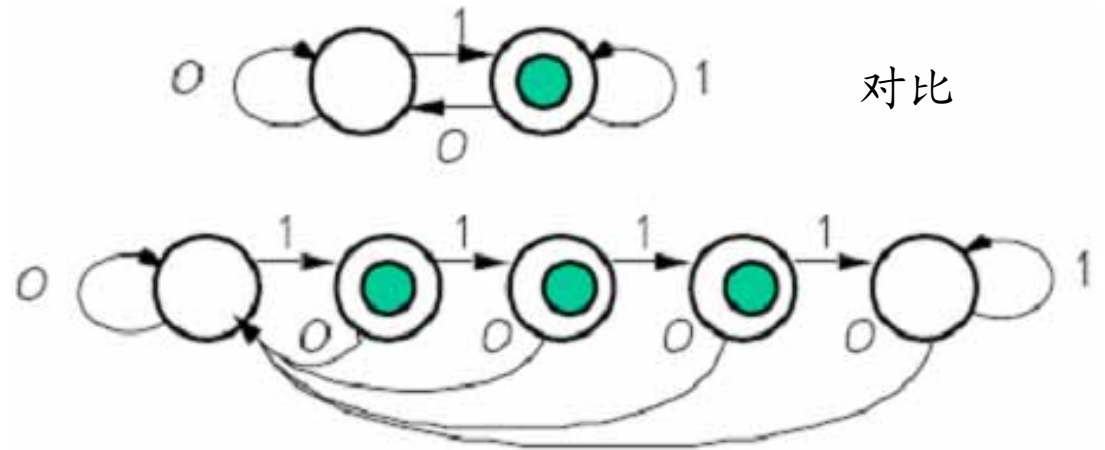


# 我的转换图是什么？



0=关闭,  
1=打开?

"1111"=令人  
惊奇!



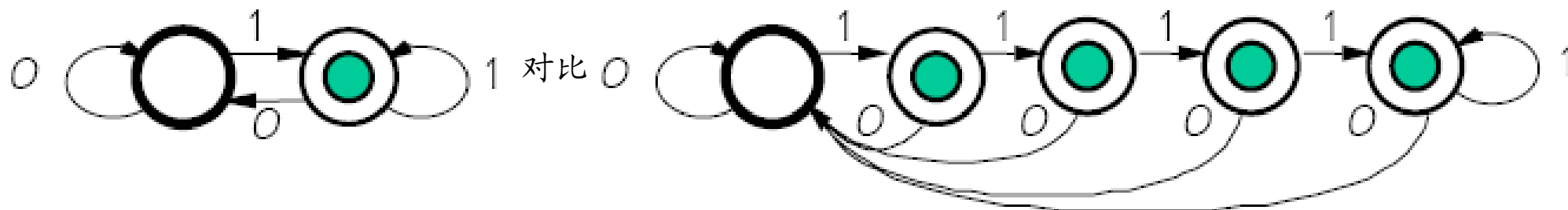
对比

- 如果你对有限状态机一无所知的话，你当然看不懂这个图形！
- 如果你限制了状态数，将会发现它有以下行为：

K状态有限状态机：可以用 $<k$ 步来到达每一种（可获得的）状态。

但是...状态可能是**等价**的！

# 等价有限状态机



这两个状态图是否不一样？

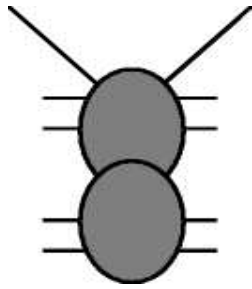
实际上根本没有区别！从外部来看，它们是不可区分的，因此是可以互换的。

当且仅当每一个输入序列都产生相同的输出序列时，两个有限状态机是等价的。

工程目标：

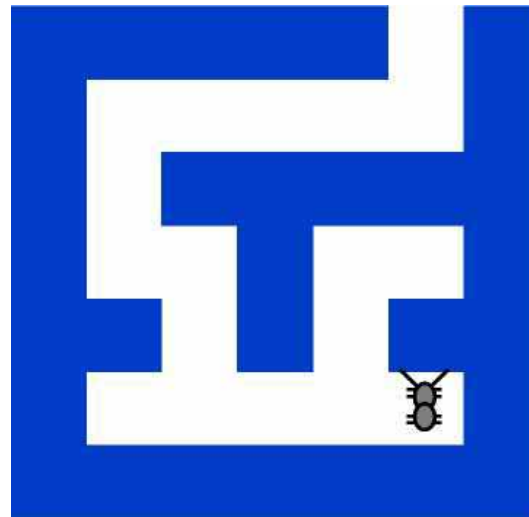
- 有一个能够工作的有限状态机...
- 想要最简单的（因此也是最便宜的）有限状态机。

# 让我们来创建一个蚂蚁



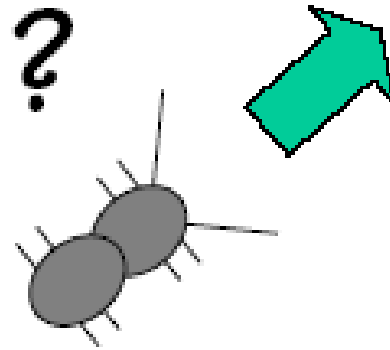
- 传感器：若接触到某个东西，则将触角L和R的值置为1。
- 制动器：向前走F步，左转（TL）和右转（TR）10度。

目标：使蚂蚁足够聪明，以便能够走出如下所示的迷宫：

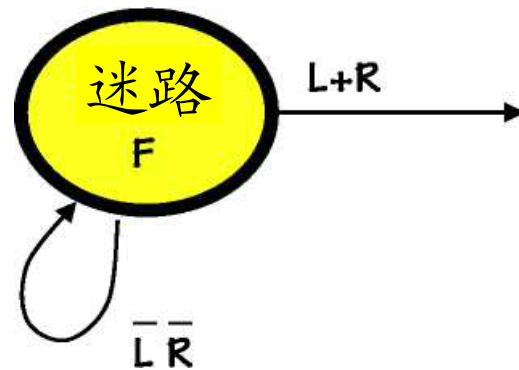


策略：右触角向墙。

# 迷路



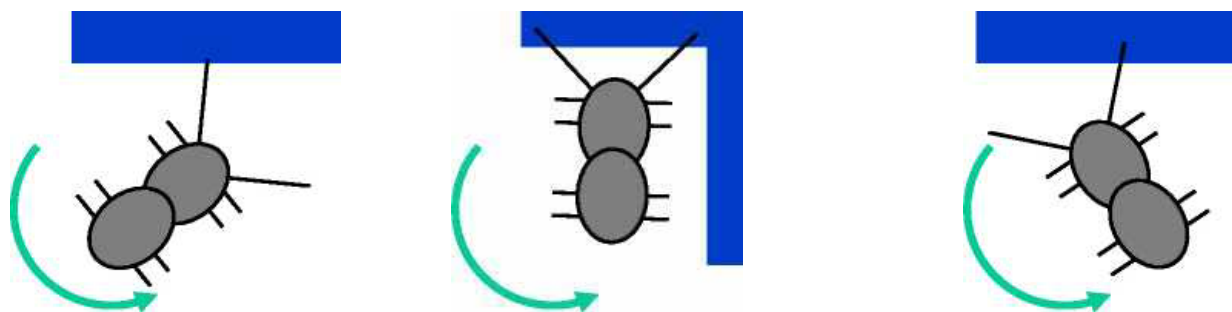
动作：一直朝向前走，直到碰到某个东西为止。



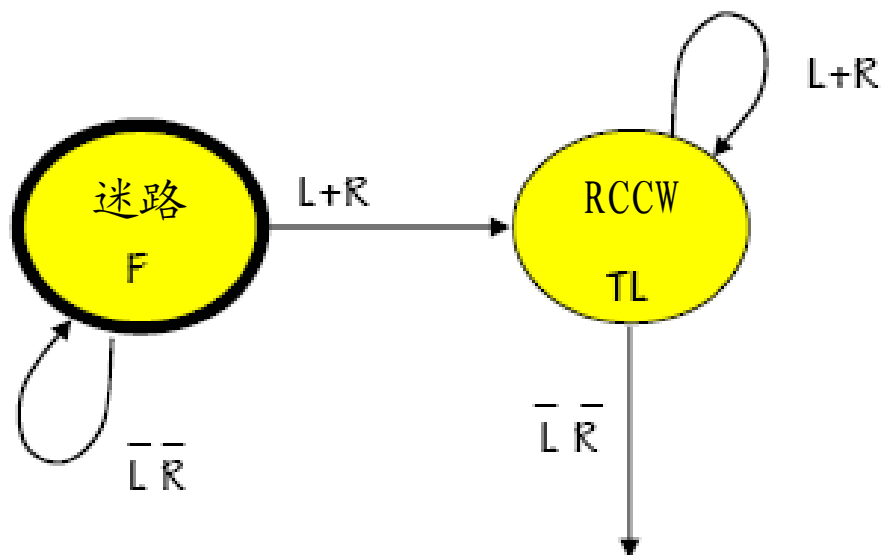
“迷路”是初始状态



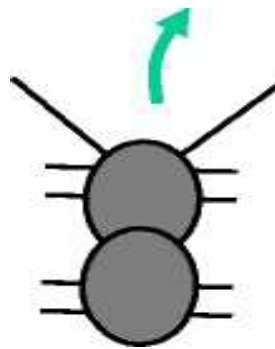
# 触碰后发出巨响!



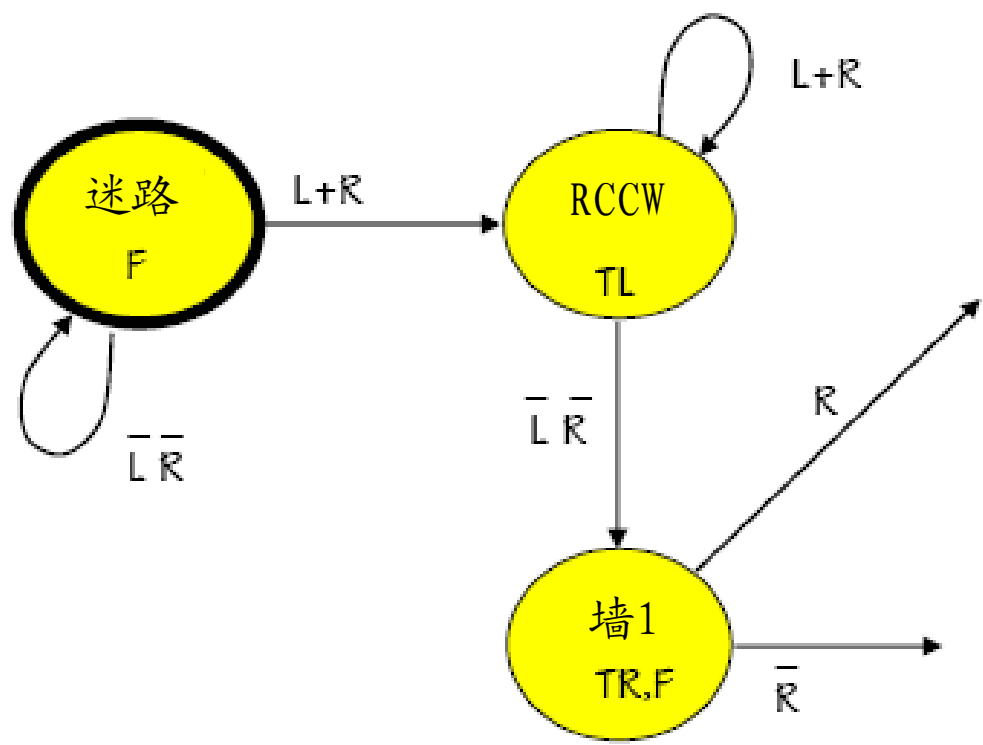
动作：向左转（CCW），直到不再触碰到任何东西时为止。



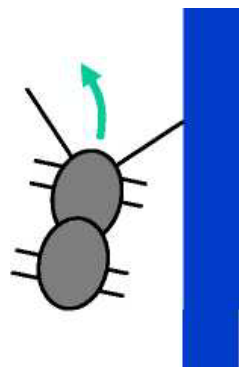
# 向右一点儿...



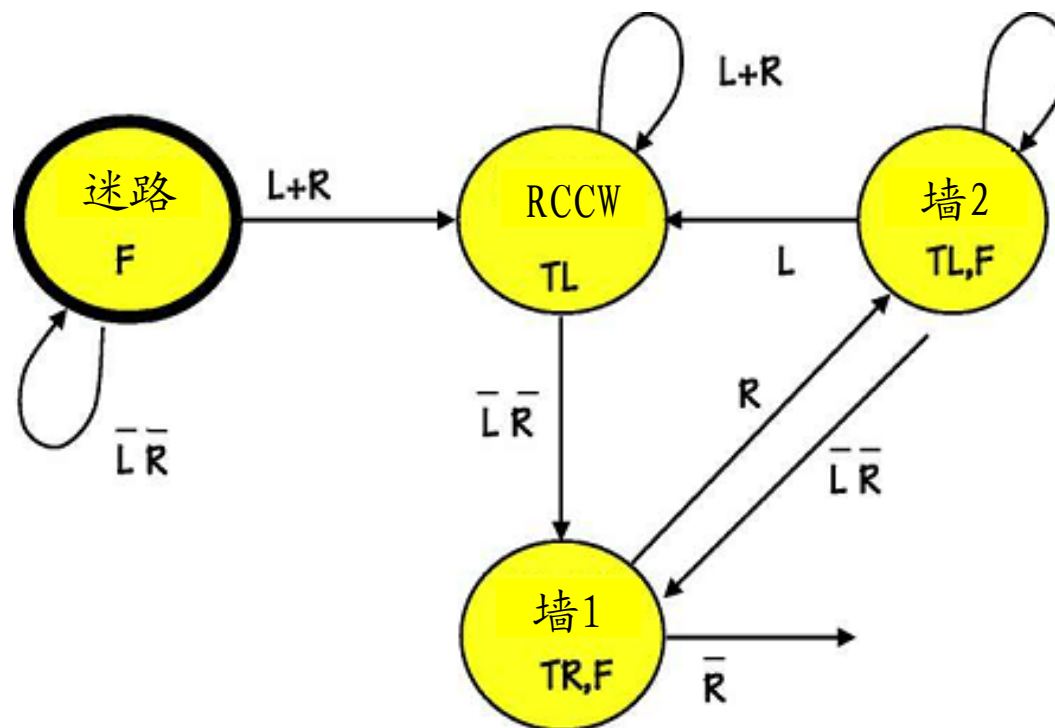
动作：向前并且右转一点，寻找墙。



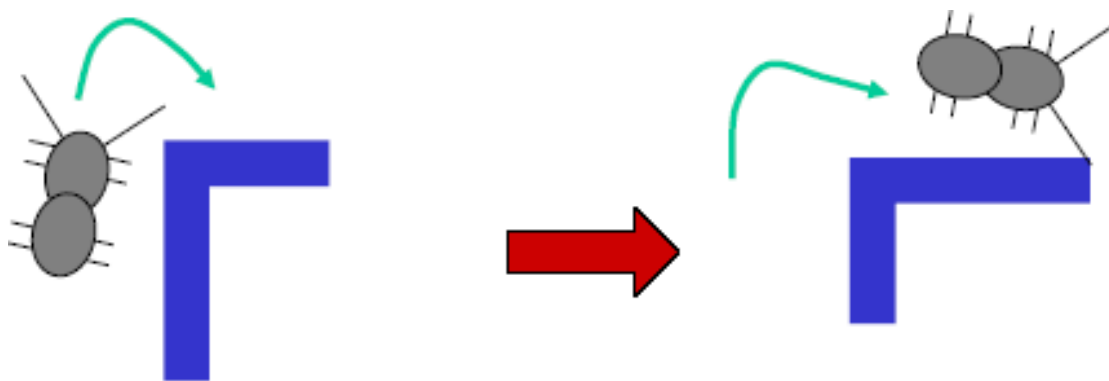
# 然后向左转一点儿



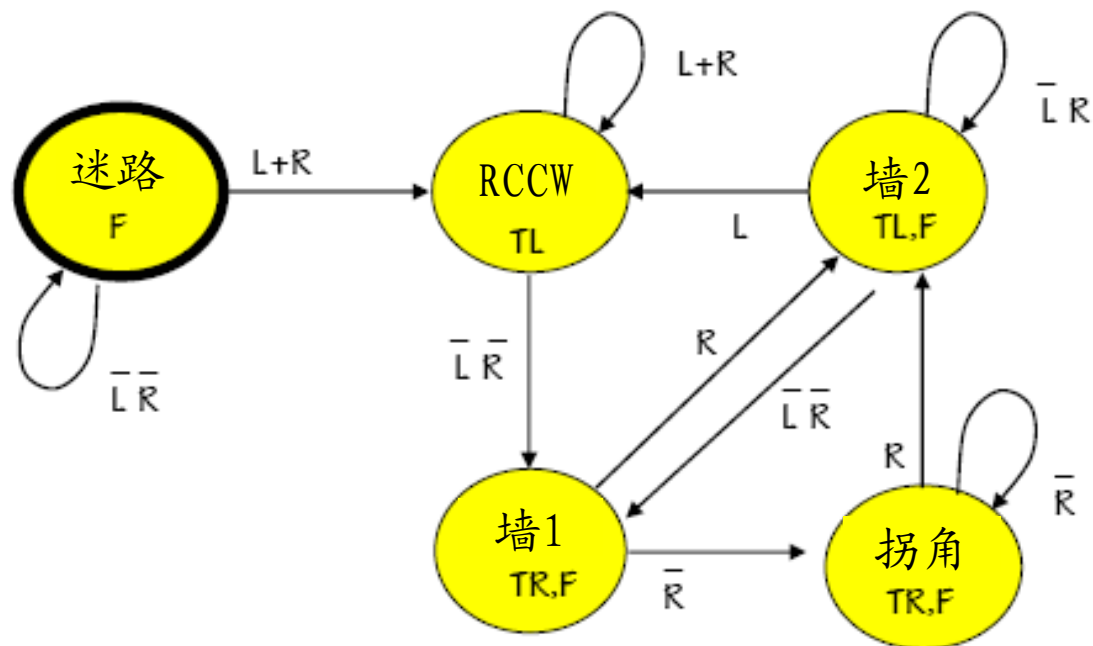
动作：向前并且左转一点，直到没有触碰到墙时为止。



# 处理拐脚



动作：向前并且右转，直到接触到垂直的墙时为止。



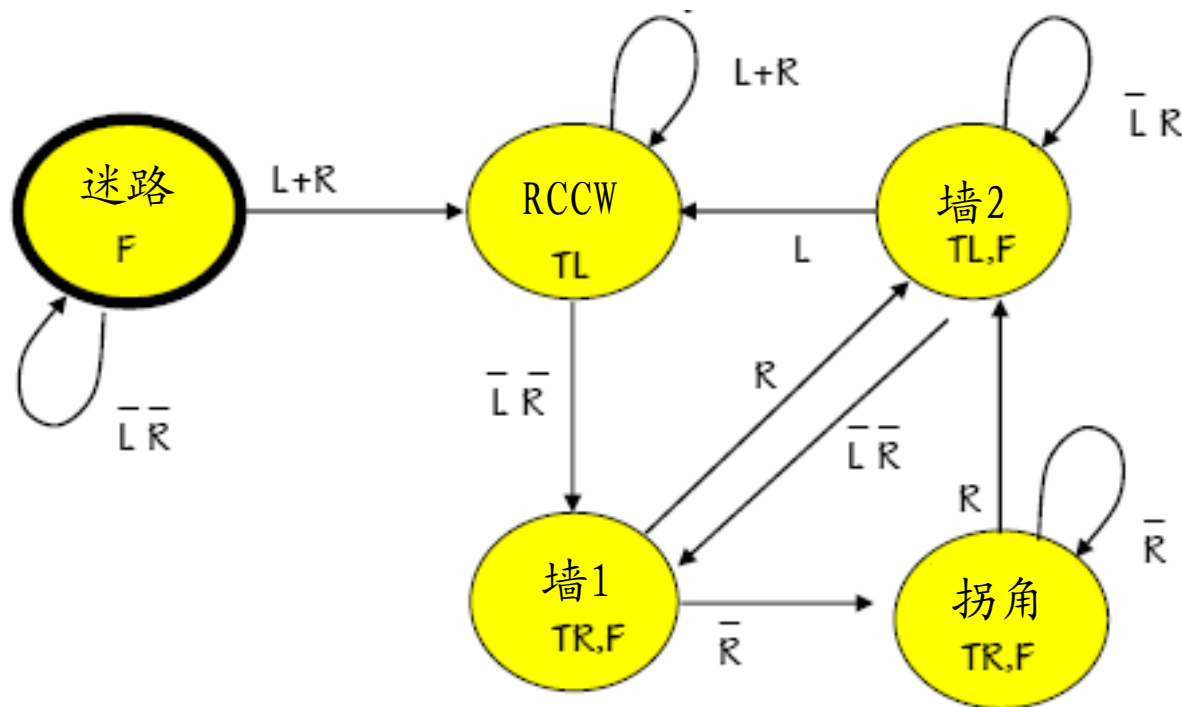
# 等价状态简化图

观察：当下列条件成立时， $S_i \equiv S_j$ ：

1. 两个状态的输出相同；并且
2. 每个输入  $\rightarrow$  等价状态。

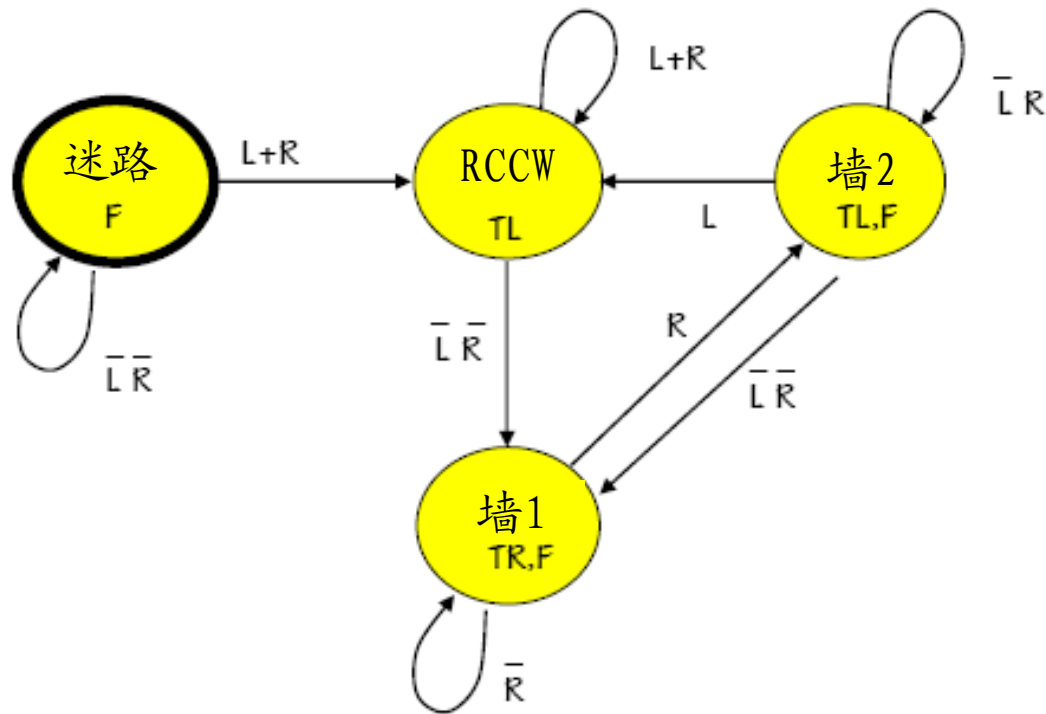
简化策略：

找到成对的等价状态，然后将其合并。



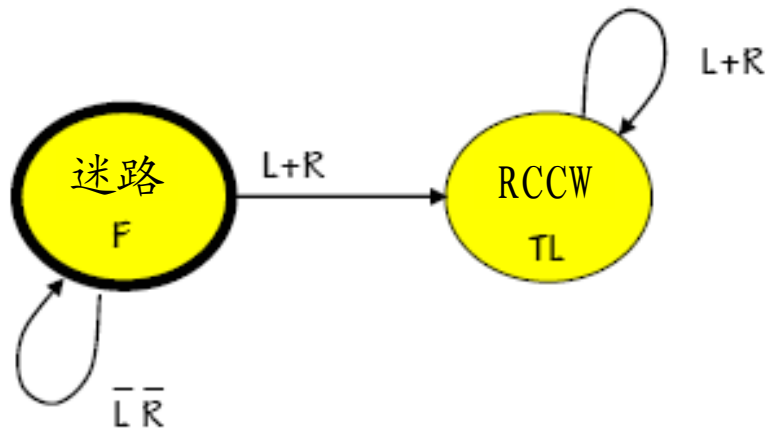
# 进一步简化步骤

将墙1和拐角这两种等价状态合并成一个新的组合状态。



其行为表现与前面的（5状态）有限状态机完全一致，但只需要一半的只读存储器就能够实现它！

# 构造转换表



S	L	R		S'	TR	TL	F
00	0	0		00	0	0	1
00	1	-		01	0	0	1
00	0	1		01	0	0	1
01	1	-		01	0	1	0
01	0	1		01	0	1	0

# 实现细节

	S	L	R		S'	TR	TL	F
	00	0	0		00	0	0	1
迷路	00	1	-		01	0	0	1
	00	0	1		01	0	0	1
	01	1	-		01	0	1	0
RCCW	01	0	1		01	0	1	0
	01	0	0		10	0	1	0
墙1	10	-	0		10	1	0	1
	10	-	1		11	1	0	1
	11	1	-		01	0	1	1
墙2	11	0	0		10	0	1	1
	11	0	1		11	0	1	1

完全转换表

S1'	S <sub>1</sub> S <sub>0</sub>			
	00	01	11	10
LR	00	0	1	1
	01	0	0	1
	11	0	0	0
	10	0	0	0

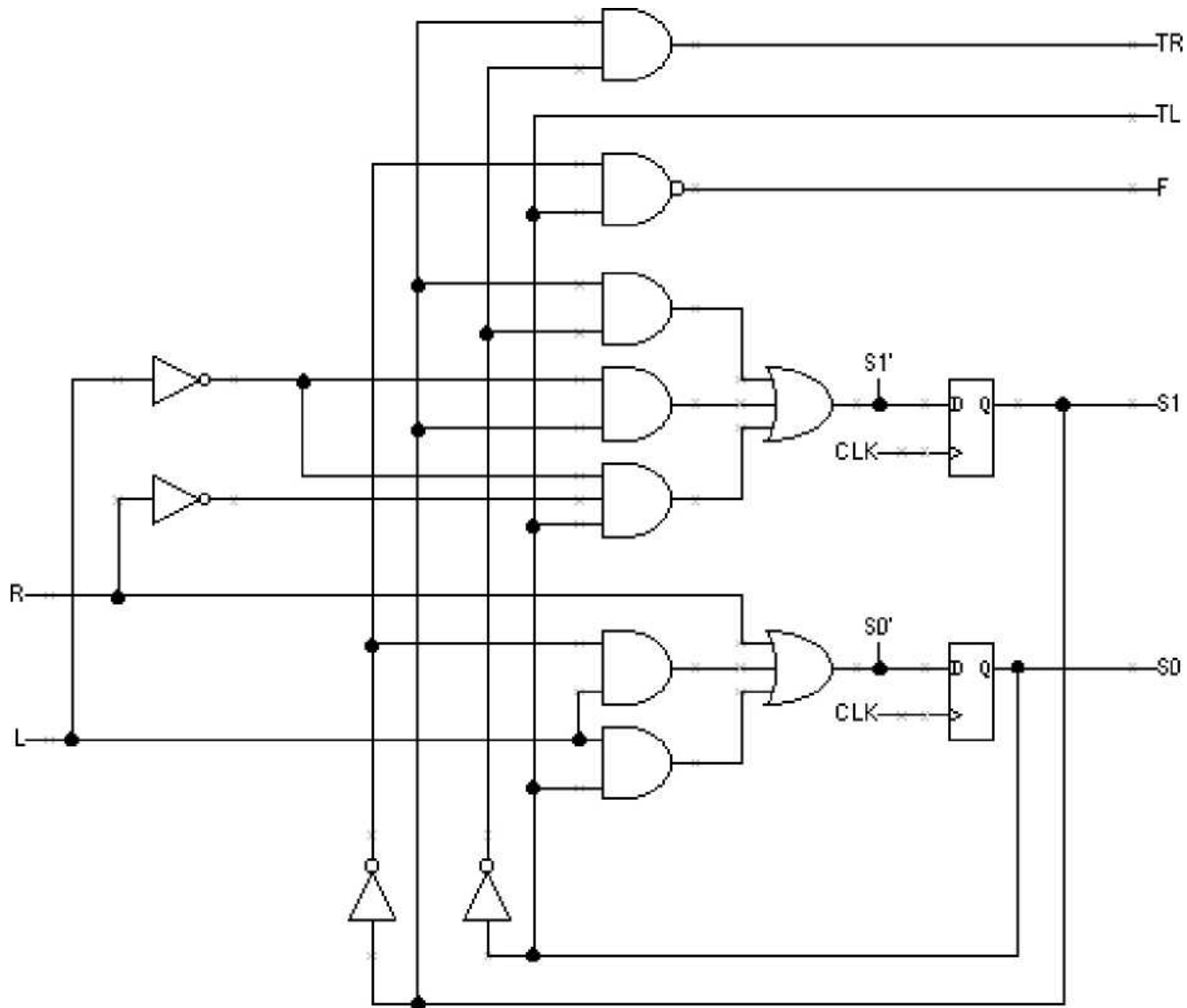
$$S_1' = S_1 \overline{S_0} + \overline{L}S_1 + \overline{LRS_0}$$

S0'	S <sub>1</sub> S <sub>0</sub>			
	00	01	11	10
LR	00	0	0	0
	01	1	1	1
	11	1	1	1
	10	1	1	0

$$S_0' = R + \overline{L}S_1 + LS_0$$



# 蚂蚁电路示意图



# Roboant®

The screenshot shows the Roboant 2.0 software interface. On the left, a text editor displays a state table for a finite state machine. On the right, a maze simulation window shows a blue maze with a white path, a pink robot, and a green ant. The interface includes a menu bar, a toolbar, and a status bar at the bottom.

有限状态机  
状态表

迷宫选择

状态  
显示

迷宫平面图

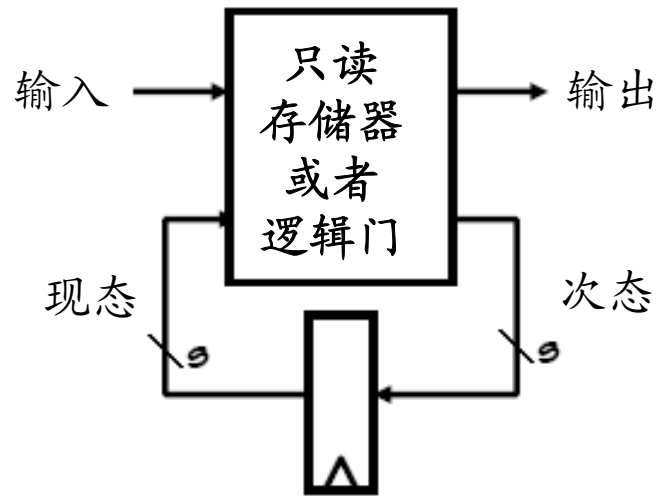
模拟控制

```
fsm from lecture
;
;now  L R S | next  L R F M E
;-----+-----
lost  0 0 - | lost  0 0 1 0 0
lost  1 - - | rotccw 0 0 1 0 0
lost  0 1 - | rotccw 0 0 1 0 0
rotccw 0 0 - | wall1  1 0 0 0 0
rotccw 1 - - | rotccw  1 0 0 0 0
rotccw 0 1 - | rotccw  1 0 0 0 0
wall1  - 0 - | wall1  0 1 1 0 0
wall1  - 1 - | wall2  0 1 1 0 0
wall2  1 - - | rotccw  1 0 1 0 0
wall2  0 1 - | wall2  1 0 1 0 0
wall2  0 0 - | wall1  1 0 1 0 0
```

state: "lost", inputs: L=0 R=0 S=0; step 0

新的Mark-II蚂蚁的特点是：可以添加（M）、擦除（E）和感知（S）所经过路径上的标记。

# 家务管理的一些问题...



1. 是否进行初始化? 是否清空存储器?

2. 是否存在无用的状态编码?

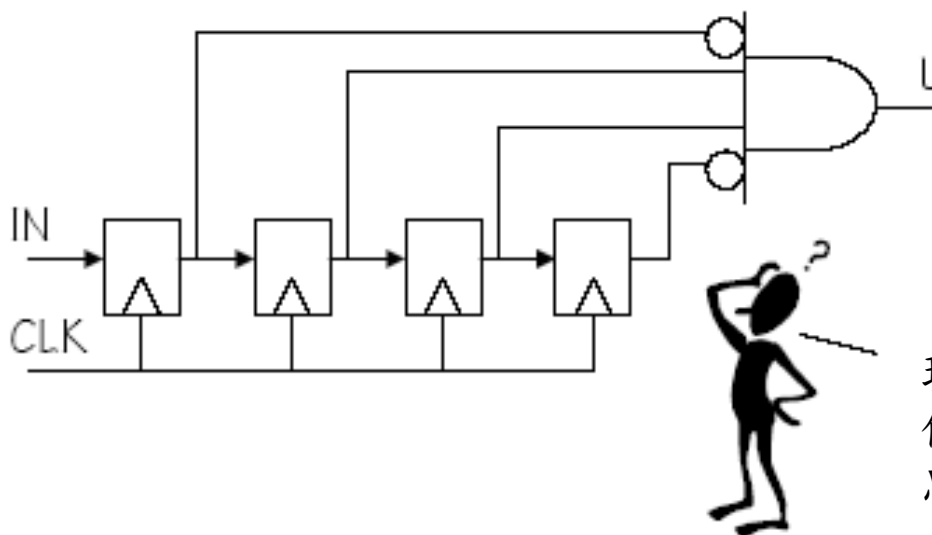
——浪费只读存储器

(使用可编程逻辑阵列或者逻辑门)

——有何意义?

——有限状态机能否恢复?

3. 是否为状态选择编码方案?



4. 状态更新是否与输入变化同步?

现在, 它看上去  
像是一个很有意思  
的状态机。

# 进一步复杂化...

- 除了蚂蚁以外：  
蜂群、羊群和学校教育等都可以看作是非常简单的有限状态机的集合。
- 或许是大多数自然物：  
细胞自动机、简单有限状态机阵列、为流体建模要比偏微分方程的数值解决方案更加精确。
- 条件假设：  
假如我们用随机存储器来替换只读存储器，并且输出可以改变随机存储器的内容，情况会怎样呢？

...今后，你会看到许多有限状态机（我们目前创建的所有计算机恰好都是有限状态机）！

