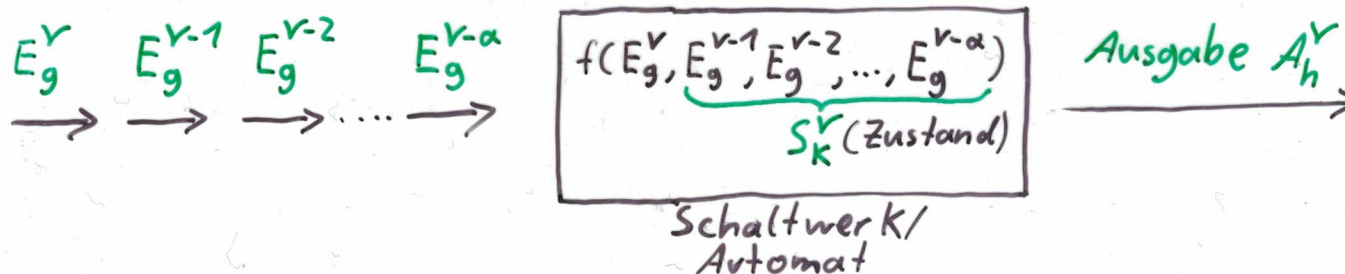


Automaten



$A_h^v = \lambda(E_g^v, S_k^v)$ Ausgabefkt.

$S_k^{v+1} = \delta(E_g^v, S_k^v)$ Überföhrungsfkt.

Automatentypen

Mealy: Eingabe, Zustand → Ausgabe

Moore: Zustand → Ausgabe

Medwedew: Zustand = Ausgabe

1. Mealy
 $A_h^v = \lambda(E_g^v, S_k^v)$
2. Medwedew
 $A_h^v = S_k^v$
3. Moore
 $A_h^v = \lambda(S_k^v)$

Zustand



Abfrage



Ausgabe



Flipflops

→ Zwischen speichern des Automatenzustands

RS-FF

| q^v | q^{v+1} | R | S |
|-------|-----------|---|---|
| 0 | 0 | - | 0 |
| 0 | 1 | 0 | 1 |
| 1 | 0 | 1 | 0 |
| 1 | 1 | 0 | - |

$(R \& S) = 0$

D-FF

| q^v | q^{v+1} | D |
|-------|-----------|---|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

T-FF

| q^v | q^{v+1} | T |
|-------|-----------|---|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 0 |

JK-FF

| q^v | q^{v+1} | K | J |
|-------|-----------|---|---|
| 0 | 0 | - | 0 |
| 0 | 1 | - | 1 |
| 1 | 0 | 1 | - |
| 1 | 1 | 0 | - |

$(J \& K) = 1 \rightarrow$ Umschalten