

DT-Tutorium 7

Ricardo Pes

Institut für Technik der Informationsverarbeitung (ITIV)

ITIV



Automaten

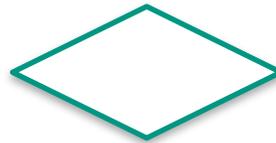
- Zustandsüberföhrungsfunktion: $S_k^{v+1} = \delta(E_g^v, S_k^v)$
- Ausgabefunktion:
 - Medwedew: Ausgabe identisch mit aktuellem Zustand
 - $A_h^v = S_k^v$
 - Moore: Ausgabe ergibt sich aus aktuellem Zustand
 - $A_h^v = \lambda(S_k^v)$
 - Mealy: Ausgabe ergibt sich aus aktuellem Zustand und Eingabe
 - $A_h^v = \lambda(E_g^v, S_k^v)$

Automaten

■ Zustand



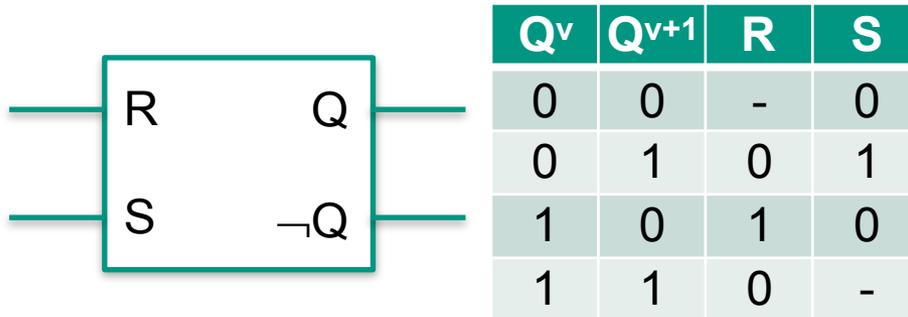
■ Eingabe / Abfrage



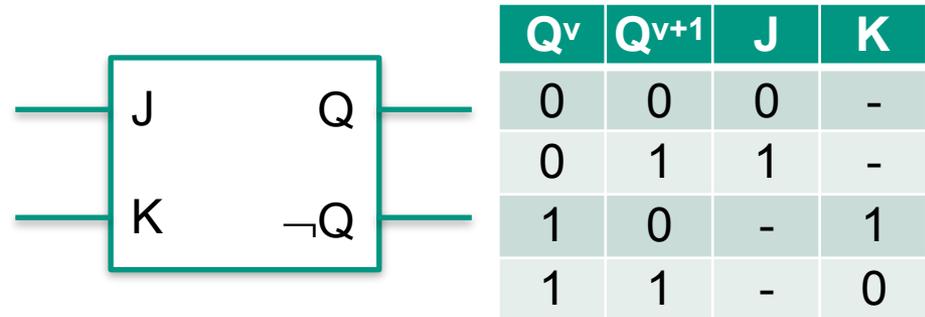
■ Ausgabe



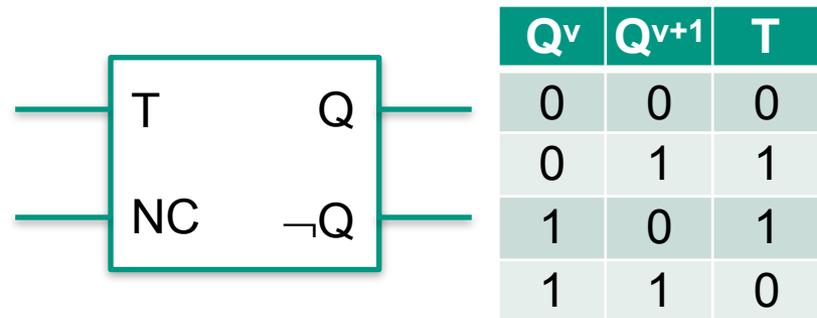
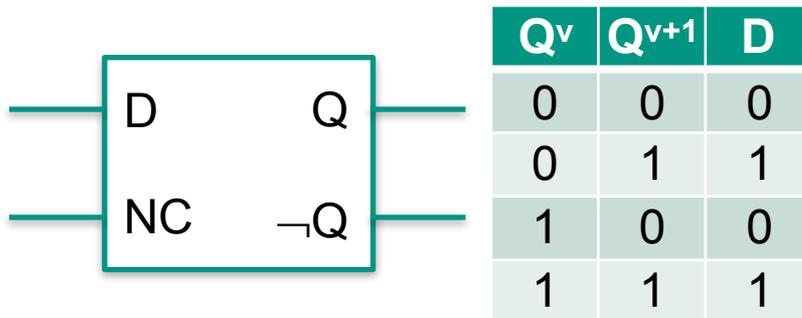
Flipflops



$$(R \ \& \ S) = 1 \rightarrow Q^{v+1} = 0$$



$$(J \ \& \ K) = 1 \rightarrow Q^{v+1} = \neg Q^v$$



Nächstes Tutorium: 07.02.2018



Ricardo Pes

Institut für Technik der Informationsverarbeitung (ITIV)

ricardo.pes@student.kit.edu