

### La macchina a memoria finita

Indichiamo con

$$t_0, t_1, ..., t_{n-1}, t_n$$

una sequenza finita di istanti in cui si sono verificati degli eventi

l'uscita al generico istante  $t_n$  dipende > dalla sequenza di ingresso  $i(t_0) \Rightarrow i(t_1) \Rightarrow ... \Rightarrow i(t_{n-1}) \Rightarrow i(t_n)$   $u(t_n) = P(\underbrace{\phantom{a}}_{n-1}, \underbrace{\phantom{a}}_{n-1}, \underbrace{\phantom{a}}_{n-1}, \underbrace{\phantom{a}}_{n-1}), \underbrace{\phantom{a}}_{n-1}) \Rightarrow i(t_n)$ e questo come si esprime??

ightharpoonup dalla condizione iniziale della macchina  $s(t_0)$ .

 $\mathbf{u}(\mathbf{t}_{n}) = \mathbf{P}(\ \mathbf{s}(\mathbf{t}_{0}),\ \mathbf{i}(\mathbf{t}_{0}),\ \mathbf{i}(\mathbf{t}_{1}),\ \dots,\ \mathbf{i}(\mathbf{t}_{n-1}),\ \mathbf{i}(\mathbf{t}_{n}))$ 

### 

### Stato iniziale di una macchina

$$\mathbf{s}(\mathbf{t}_0) \in \mathbf{S}$$

Esempio: il percorso di un'auto dipende non solo dai comandi via via dati con volante, freno, acceleratore, ma anche dalla benzina inizialmente nel serbatoio e dallo stato di usura delle gomme.

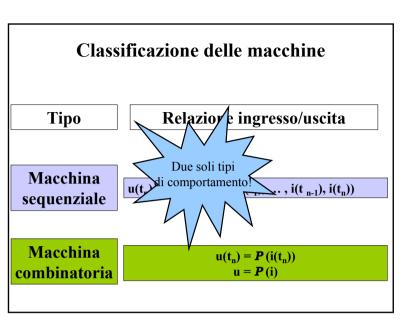
Esempio: Non basta caricare un orologio per avere l'ora esatta. L'ora indicata dipende infatti non solo dal n° di scatti che la molla ha dato alle lancette, ma anche dalla loro posizione iniziale.

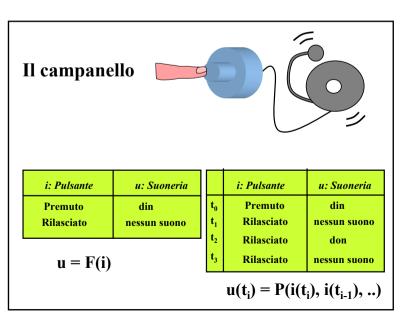


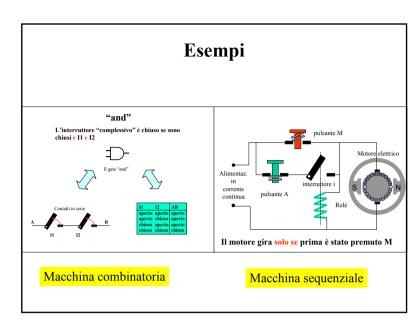


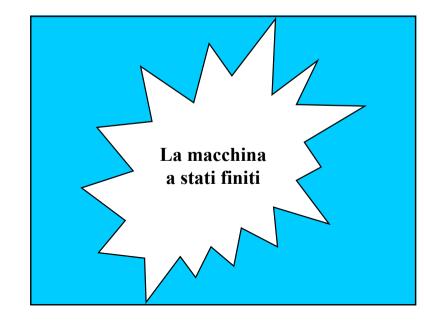
Per tradurre un testo da una lingua all'altra è necessario leggere e memorizzare non solo tutti i caratteri di una parola, ma anche quelli di parole precedenti e successive.

Stato iniziale necessario per il processo di traduzione : il foglio non deve essere bianco, l'interprete deve conoscere le due lingue e non deve essere cieco e afono.





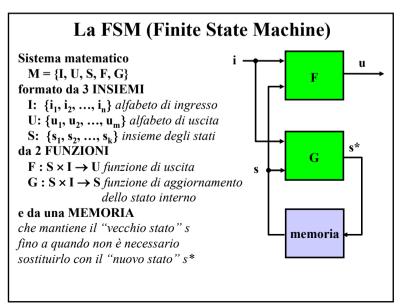




# 

S, un insieme *finito* di stati interni, riassume tutte le possibili storie passate. La funzione F, tramite  $i(t_n)$  e  $s(t_n)$  (detto *stato interno presente*), calcola la *risposta*  $u(t_n)$ 

La funzione G, con gli stessi argomenti, calcola il *nuovo riassunto* s $^*(t_n)$  ( detto *stato interno futuro*)



### Evoluzione del processo di elaborazione

Funzione d'uscita: 
$$S \times I \rightarrow U$$

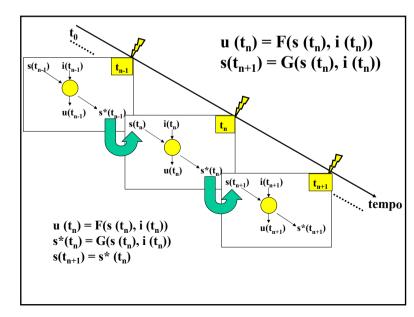
$$u(t_n) = F(s(t_n), i(t_n))$$
Funzione di stato:  $S \times I \rightarrow S$ 

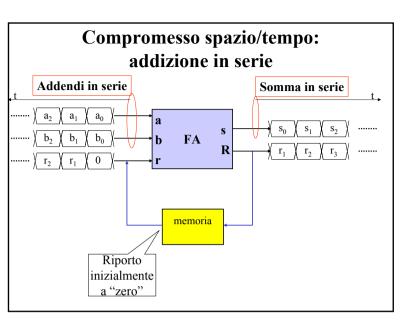
$$s^*(t_n) = G(s(t_n), i(t_n))$$
Aggiornamento dello stato:
$$s(t_{n+1}) = s^*(t_n)$$

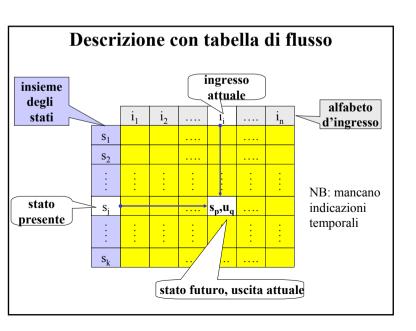
$$u(t_{n}) = F(s(t_{n}), i(t_{n}))$$

$$= F(G(s(t_{n-1}), i(t_{n-1})), i(t_{n}))$$
......
$$= F(G...(G(G(s(t_{0}), i(t_{0})), i(t_{1})), i(t_{2})), ...), i(t_{n}))$$

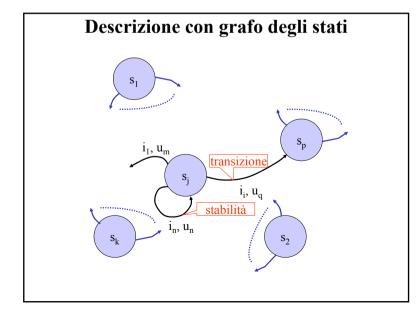
$$u(t_{n}) = P(s(t_{0}), i(t_{0}), i(t_{1}), ..., i(t_{n-1}), i(t_{n}))$$

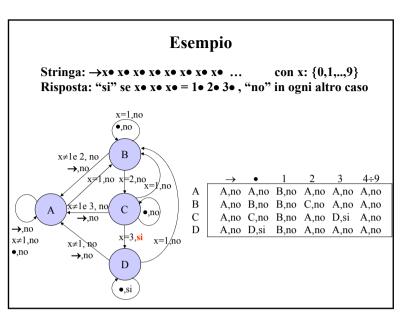


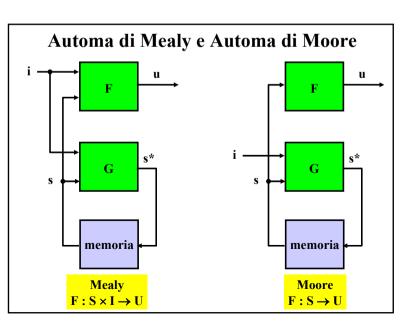


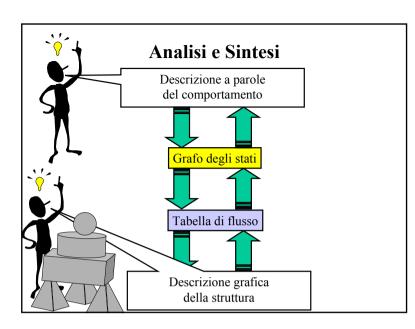


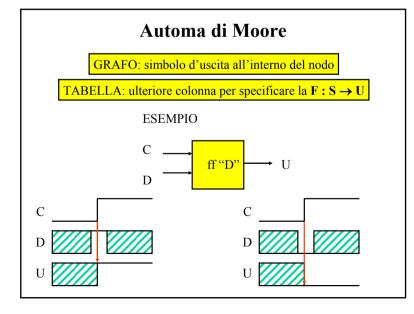


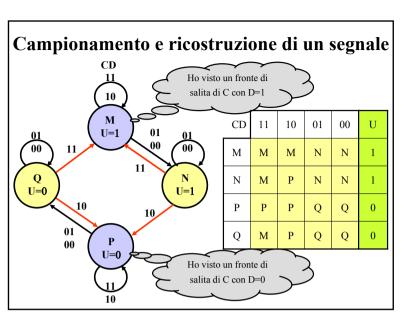


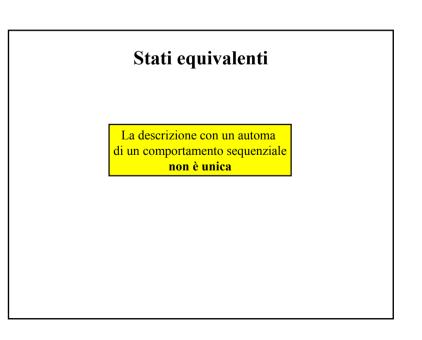


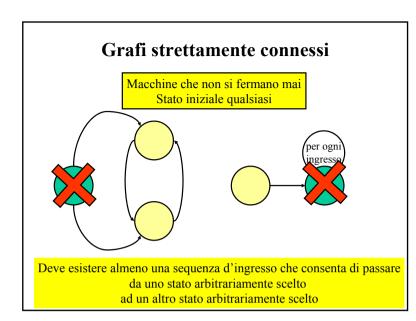


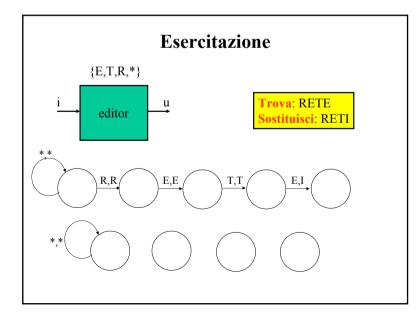


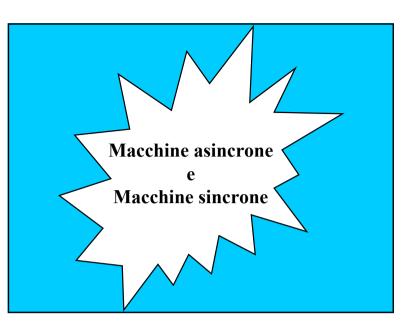












## Classificazione delle macchine sequenziali

<u>Macchina asincrona</u> - Lo stato e l'uscita possono cambiare solo se cambia l'ingresso.

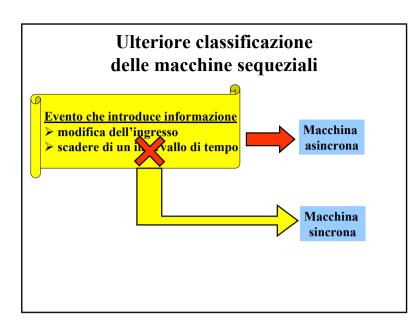
Ogni stato è "stabile" per l'ingresso che lo ha causato " se s\*=G(s,i) allora anche s\*=G(s\*,i)"

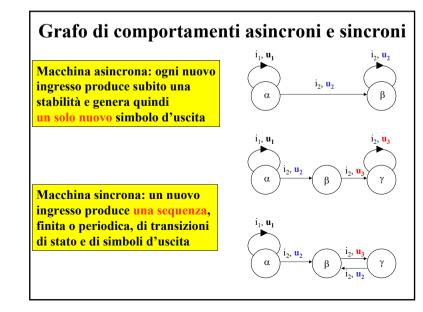
<u>Macchina sincrona</u> - Lo stato e l'uscita possono cambiare solo allo scadere di un prefissato intervallo di tempo (istante di sincronismo).

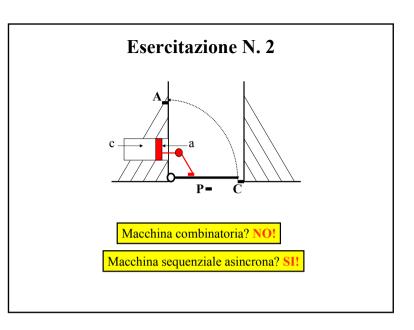
Durante l'intervallo l'ingresso è costante.

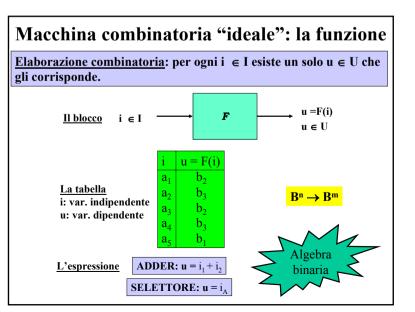
$$u^{n} = F(s^{n}, i^{n})$$
  
 $s^{n+1} = s^{n} = G(s^{n}, i^{n})$ 

L'intervallo compreso tra due successivi istanti di sincronismo è l'unità di misura del tempo.

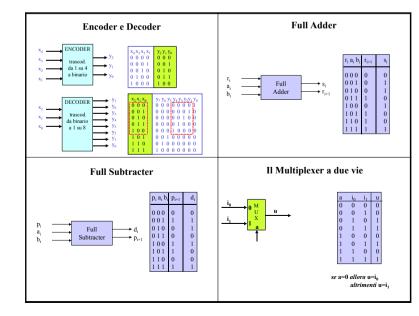


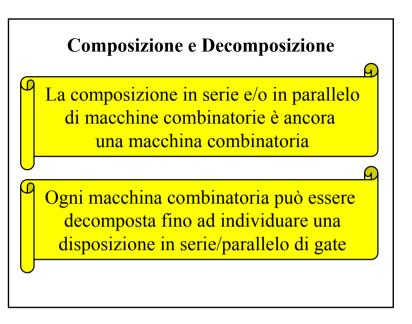


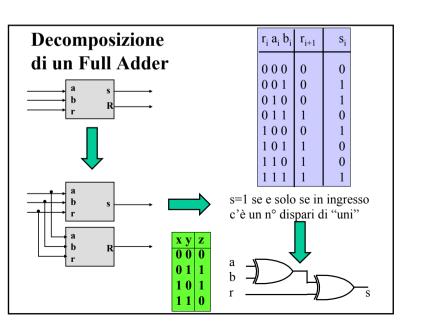


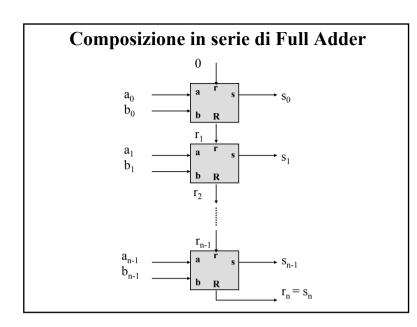


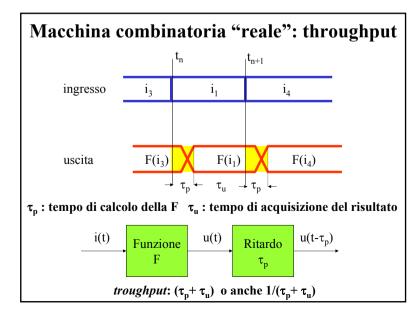




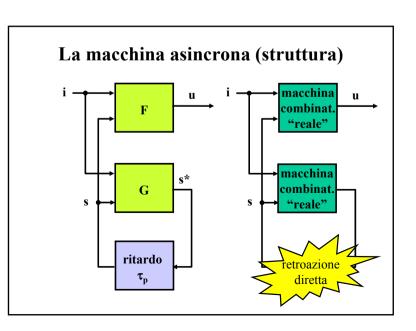


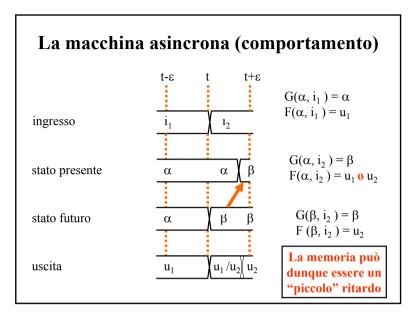


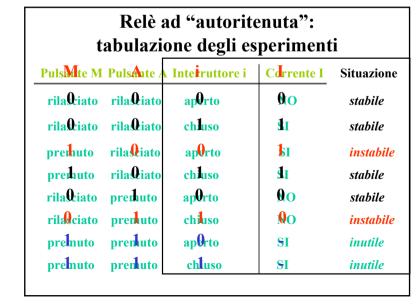


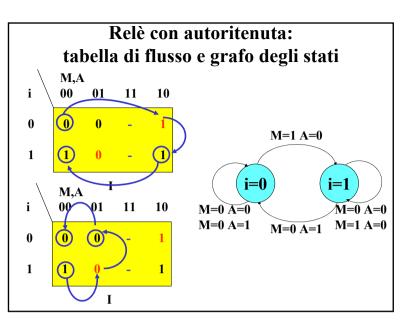


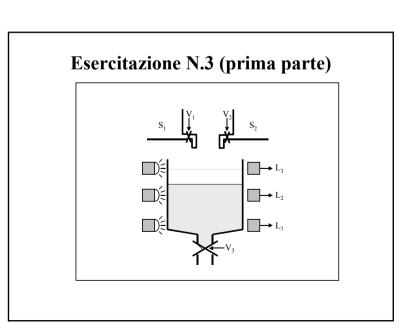


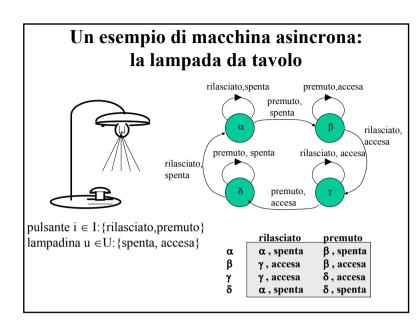


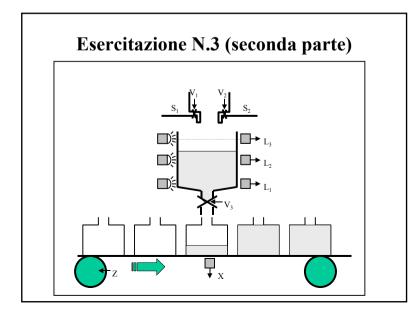






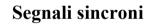




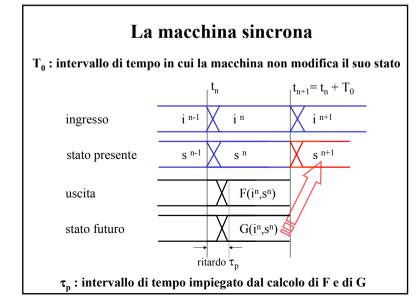


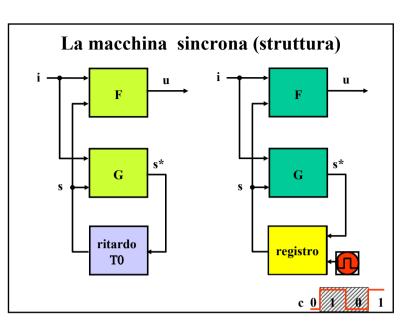


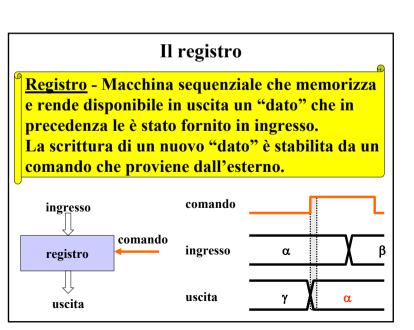




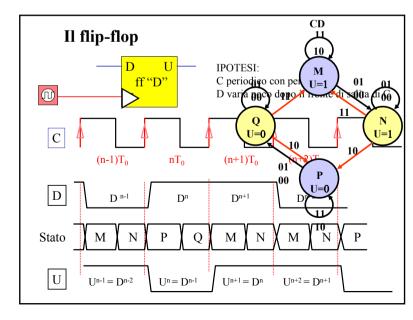
Per ottenere un'esatta misura del tempo la modifica dei segnali di ingresso/uscita/stato deve verificarsi solo in corrispondenza di **istanti di sincronismo** distanziati uno dall'altro di una quantità prefissata T<sub>0</sub>

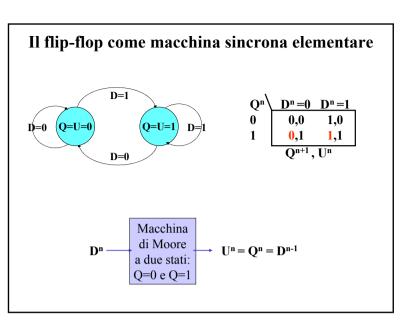


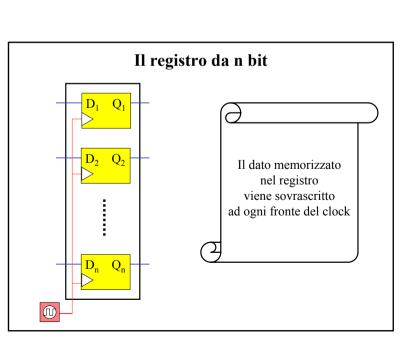


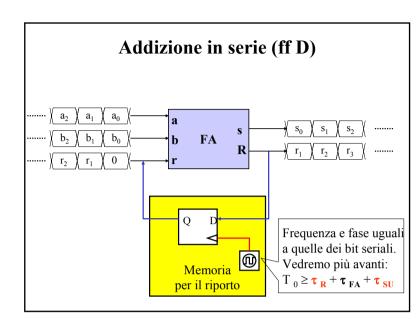


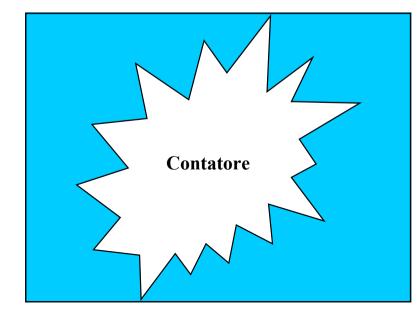


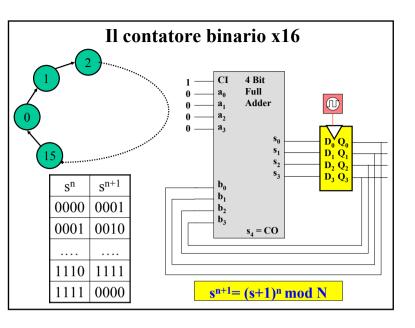


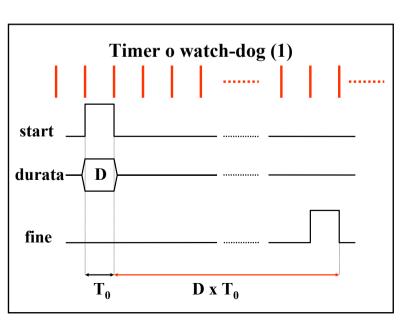


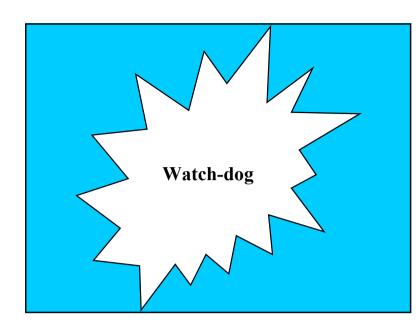


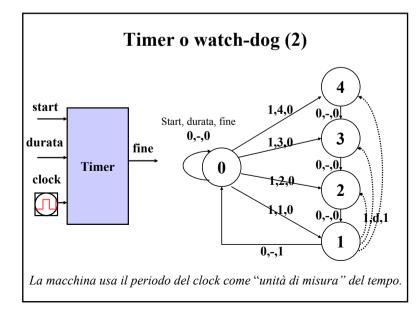


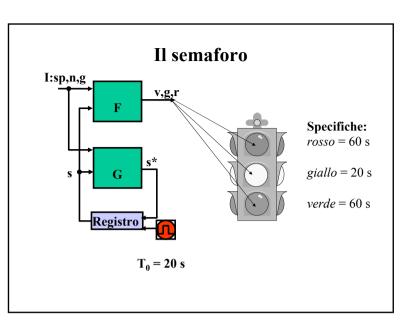


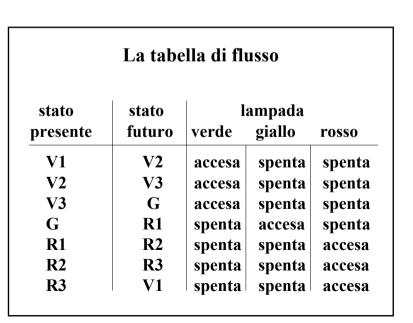


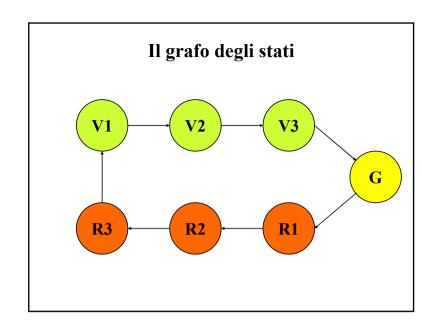


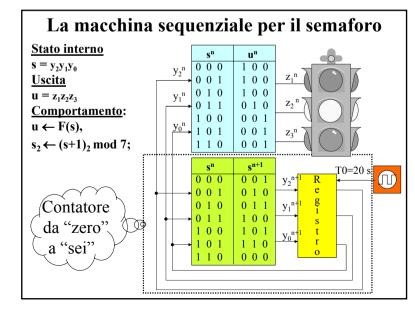












# Esercitazione

Modificare la tabella di flusso del semaforo per poter gestire due direttrici di marcia e per attribuire a ciascuna: "verde" per 4 T0, "giallo" per T0 e "rosso" per 4T0.

# Esercitazione N. 4 SI S2 Rilev X1 RSS X2 Rilev