

一个关于状态机的问题

我不是计算机专业毕业的，也没有研究过离散数学（听说状态机属于离散数学）。前几天刚好有机会听别人讲这方面的问题，于是针对这个题目研究了一下。记录与此。

一. 问题

请画出车库门控制器的 FSM(finite state machine)。车库门的功能如下：

1. 开启车库门
2. 关闭车库门
3. 车库门进行中（正在开启或关闭中）停止
4. 当车库门是处于第 3 点的状态时，往（停止前）反方向运行

PS：以上这些功能只须使用一个控制键

二. 分析

传统的做法应当是这样的

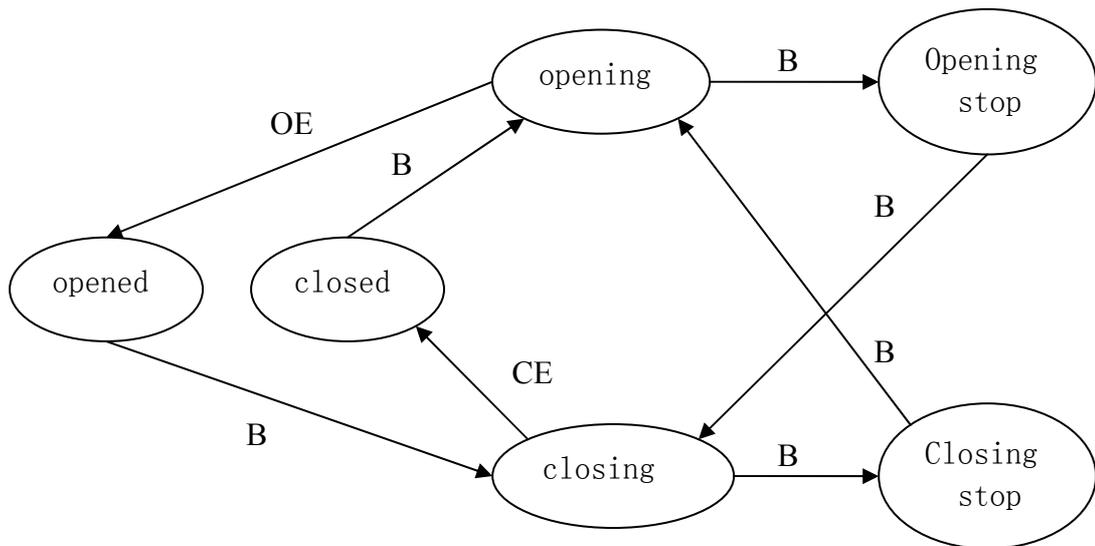
repeat

until 有键按下;

根据键转移状态

这样做很麻烦，结构上不容易控制清晰

或者再高级一些，使用类似于“中断”的方式控制，也存在不容易修改的问题。使用状态机的概念会使得问题清晰（我是刚学）。



上面就是状态图。图中各个状态含义如下：

opened 车库门处于开启状态 closed 车库门处于关闭状态
 opening 车库门正在开启 closing 车库门正在关闭
 opening stop 车库门在开启时停止 closing stop 车库门在关闭时停止
 B 表示按键事件

OE 表示开启动作结束的事件（实际中应当有一个传感器类似东西来传递车门已经打开的信息）

CE 表示关闭作结束的事件（实际中应当有一个传感器类似东西来传递车门已经关闭的信息）

实际上可以看出，车门的
 状态转移是由事件(Event)决定的。从一个状态跳转到何种状态则是由当前的状态和事件决定的。从这个角度讲，这种抽象方式我觉得很接近面向对象了（oo 我还不太懂~）

从这出发，可以由一张表来表示这一切：

状态 事件	B	OE	CE
Oened (S0)	(S3)		
Closed (S1)	(S2)		
Opening (S2)	(S4)	(S0)	
Closing (S3)	(S5)		(S1)
Opening stop (S4)	(S3)		
Closing stop (S5)	(S2)		

简单起见，对各个状态编号从 S0 到 S5

根据当前状态，根据事件，完全可以决定跳转的下一个状态，这便是状态机的编程。核心就是根据这张表进行状态转移，因此无论增加还是删除状态都可以很轻松的通过修改表格来完成。

三. 具体编程实现

程序的具体说明见最后

```
program StateMac;
uses crt;
const
  N=50;                                {门的长度，显示用}
type
  DoorType=record
    current:integer;
  end;
var
  EventTbl   :array[0..5,0..2] of integer; {状态表}
  Door       :DoorType;                   {记录门打开的程序，这只是
                                          模拟显示的需要}
  Sender,Event:integer;                  {分别是当前的状态，事件。
                                          这两个可以放在一个结构体中}

procedure Dispatch;                      {根据状态表转移，核心}
var
  temp:word;
begin
  temp:=EventTbl[Sender,Event];          {保存要跳转的状态过程的地址，
                                          实际上 temp 当作指针来使用的}
  asm
    mov ax,temp
    jmp ax
  end;
end;

procedure DrawDoor(len:integer);         {根据 len 画门}
var
  i:integer;
begin
  gotoxy(4,20);
  if len=0 then
    write('Opened')                      {门如果是处于打开的状态，
```

```

else
    write(' ');
    表示一下}

for i:=1 to len-1 do
    write(char(219));
    {画已经关上的门}

for i:=len to N do
    write(char(176));
    {画没有关上的门}

if len=N then
    write('Closed')
    {门如果是处于关闭的状态，表示一下}
else
    write(' ');
end;

```

```

procedure Closing;
var
    i:integer;
begin
    while true do
        begin
            if KeyPressed then
                begin
                    ReadKey;
                    Sender:=3;
                    Event:=0;
                    asm
                        mov ax,offset Dispatch;
                        jmp ax
                    end;
                    {跳转到处理事件}
                end;
            if Door.current=N then
                begin
                    Sender:=3;
                    Event:=2;
                    asm
                        mov ax,offset Dispatch;
                        jmp ax
                    end;
                end;
            inc(Door.Current);
            DrawDoor(Door.Current);
            delay(200);
        end;
    end;
end;

```

```

    end;
end;

procedure Opening;
var
    i:integer;
begin
    while true do
        begin
            if KeyPressed then
                begin
                    ReadKey;
                    Sender:=2;
                    Event:=0;
                    asm
                        mov ax,offset Dispatch;
                        jmp ax
                    end;
                end;
            if Door.current=0 then
                begin
                    Sender:=2;
                    Event:=1;
                    asm
                        mov ax,offset Dispatch;
                        jmp ax
                    end;
                end;
            dec(Door.Current);
            DrawDoor(Door.Current);
            delay(200);
        end;
    end;
end;

```

```

procedure Closed;
begin
    DrawDoor(N);
    while true do
        begin
            if KeyPressed then
                begin
                    ReadKey;
                    Sender:=1;
                    Event:=0;

```

```

        asm
        mov ax,offset Dispatch;
        jmp ax
    end;
end;
end;

```

```

procedure Opened;
begin
    DrawDoor(0);
    while true do
        begin
            if KeyPressed then
                begin
                    ReadKey;
                    Sender:=0;
                    Event:=0;
                    asm
                    mov ax,offset Dispatch;
                    jmp ax
                    end;
                end;
            end;
        end;
    end;
end;

```

```

procedure Openingstop;
begin
    while true do
        begin
            if KeyPressed then
                begin
                    ReadKey;
                    Sender:=4;
                    Event:=0;
                    asm
                    mov ax,offset Dispatch;
                    jmp ax
                    end;
                end;
            end;
        end;
    end;
end;

```

```

procedure Closingstop;

```

```

begin
  while true do
    begin
      if KeyPressed then
        begin
          ReadKey;
          Sender:=5;
          Event:=0;
          asm
            mov ax,offset Dispatch;
            jmp ax
          end;
        end;
      end;
    end;
  end;
end;

```

```

begin
  clrscr;
  Door.current:=0;

  {转移表赋初始值}
  EventTbl[0,0]:=ofs(Closing);
  EventTbl[1,0]:=ofs(Opening);
  EventTbl[2,0]:=ofs(Openingstop);
  EventTbl[2,1]:=ofs(Opened);
  EventTbl[3,0]:=ofs(Closingstop);
  EventTbl[3,2]:=ofs(Closed);
  EventTbl[4,0]:=ofs(Closing);
  EventTbl[5,0]:=ofs(Opening);

  asm
    mov ax,offset Opened;
    jmp ax
  end;
end.

```

这个程序定义了很多过程，仔细看会发现调用他们的方式都很特别，都不是普通的方式，而是将地址放入寄存器然后 `jmp` 过去的。这是因为如果按照普通方式，调用过程中会有压栈的动作，执行起来最后会溢出或者根本无法正常退出。我写过一点面向对象的 `pascal` 程序，当时非常奇怪，因为都是发 `event` 过

去处理，按照一般的过程的调用，堆栈一直变大的~现在想起来，那个程序在编译中也一定是像这样处理的。面向过程和面向对象还是有很大差别地~
程序很不完善，至少没有写退出的过程；并且数据结构不是非常清晰的，前面的状态应该用枚举类型~

写在这里算作“存此立照”吧。

Thursday, November 04, 2004

Z&Z