

	str.
Předmluva	3
Obsah	4
1. Úvod do teorie konečných automatů	5
1.1. Pojem sekvenční obvod, stroj nebo automat	5
1.2. Synchronní model konečného automatu - základní definice	8
1.3. Paměťové členy, jejich budící funkce a charakteristické rovnice	11
1.4. Obecný postup syntézy synchronních sekvenčních obvodů .	13
1.5. Algebraická metoda syntézy synchronních sekvenčních obvodů klopnými obvody typu T, SR, D, a JK	20
1.6. Turingův stroj jako model číslicového počítače	31
1.7. Iterativní sítě	34
2. Možnosti, minimalizace a transformace sekvenčních automatů .	37
2.1. Model s konečným počtem stavů - další definice	37
2.2. Možnosti a omezení konečných automatů	39
2.3. Ekvivalentní stavy a minimalizace automatu	40
2.4. Zjednodušení neúplně specifikovaných automatů	45
3. Asynchronní sekvenční obvody	57
3.1. Základní model asynchronního sekvenčního obvodu	57
3.2. Syntéza asynchronních sekvenčních obvodů pracujících v základním režimu	58
3.3. Kódování stavů u asynchronních sekvenčních obvodů	65
3.4. Impulsní model asynchronního sekvenčního obvodu	69
4. Lineární sekvenční automaty	78
4.1. Představa lineárního sekvenčního automatu	78
4.2. Inertní lineární automaty	79
4.3. Inertní lineární automaty a racionální přenosové funkce	86
4.4. Obecný model	90
4.5. Redukce lineárních automatů	94
4.6. Identifikace lineárních automatů	102
4.7. Využití lineárních automatů pro účely zabezpečení dat	107
Příloha 1. Základní vlastnosti konečných polí	110
Příloha 2. Algoritmus Euclidean	112
Literatura	114