

$Q(t)$	$J(t)$	$K(t)$	$Q(t + 1)$	$S(t)$	$R(t)$
0	0	0	0	0	$\times$
0	0	1	0	0	$\times$
0	1	1	1	1	0
0	1	0	1	1	0
1	0	0	1	$\times$	0
1	0	1	0	0	1
1	1	1	0	0	1
1	1	0	1	$\times$	0