
TECNOLOGÍA Y ORGANIZACIÓN DE COMPUTADORES

CÓMO DISEÑAR CIRCUITOS PARA EL MERCADO Y APRENDER LA IMPORTANCIA DEL DISEÑO EN EL
RENDIMIENTO FINAL DEL DISPOSITIVO

ALEJANDRO BARRACHINA ARGUDO

*GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA
FACULTAD DE INFORMÁTICA
UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID*

Índice general

1. Modelado hardware con VHDL. Introducción a las FPGAs	5
1.1. Flujo de diseño	5
1.2. Lenguaje de descripción hardware	5
1.3. Simulación con VHDL	5
1.4. Estructura de un modelo VHDL	7
1.5. Elementos básicos de VHDL	7
1.6. Entidades parametrizables	10
1.7. Testbench de simulación	11
1.8. Introducción a las FPGAs	11
2. Evaluación de parámetros físicos del diseño	13
2.1. Parámetros	13
2.2. Análisis estático de tiempos (STA)	13
2.2.1. Retardo de camino	13
2.2.2. Modelado retardo: timing arcs	14
2.3. Cálculo de tiempo de propagación	14
2.3.1. Funcionamiento síncrono	14
2.3.2. Definiciones	14
2.3.3. Cálculo de tiempo de set-up y hold	15
2.3.4. Metaestabilidad	15
2.3.5. Clock skew	15
2.3.6. Clock jitter	15
2.3.7. Cálculo de tiempo de setup y hold	16
2.3.8. Falso camino crítico	16
2.4. Segmentación	16
2.4.1. Rendimiento	17
2.5. Comportamiento dinámico	17
2.5.1. Azares y glitches	17
2.5.2. Riesgos estáticos	17
2.5.3. Riesgos dinámicos	17
2.5.4. Análisis de consumo	17
2.5.5. Consumo estático	17
2.5.6. Consumo dinámico	18
3. Diseño combinacional avanzado	19
3.1. Módulos combinacionales	19
3.1.1. Decodificador	19
3.1.2. Decodificador	20
3.1.3. Multiplexor	20

3.1.4. Sumador	21
3.2. Aritmética en VHDL	21
3.2.1. Operadores incluidos en VHDL-93 sin incluir ningún paquete	21
Siglas	23

1 | Modelado hardware con VHDL. Introducción a las FPGAs

1.1. Flujo de diseño

TODO

1.2. Lenguaje de descripción hardware

Hardware Description Language (HDL) es un lenguaje específicamente creado para el diseño de circuitos, tanto a nivel de puerta como a nivel de comportamiento. La estructura del lenguaje sugiere el diseño hardware.

Los HDL se usan para poder descubrir problemas en el diseño del hardware antes de su implementación física. Como la complejidad de los sistemas electrónicos crece exponencialmente, es necesaria una herramienta que trabaje con el ordenador. Por último, gracias a estas herramientas más de una persona puede trabajar en el mismo proyecto

En este curso usaremos VHDL, esto nos permite hacer descripciones de la estructura del circuito con:

- Descomposición en sub-circuitos
- Interconexión de sub-circuitos
- comportamiento
- Estructural

También permite la especificación de un circuito utilizando formas familiares de lenguajes de programación y la simulación del circuito antes de su fabricación.

Un HDL tiene que ser capaz de simular el comportamiento real del hardware sin que el programador necesite imponer restricciones.

Ejemplo 1:

t = 5ns	t=10ns
A = 0	A = 1
B = 1	B = 1
C = 0	C = 0

Descripción 1:

D = A and B;

S = D or C;

Descripción 2:

S = D or C;

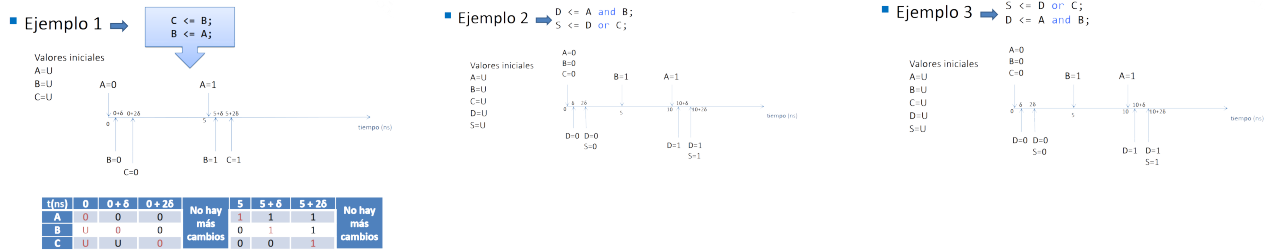
D = A and B;

¿Se obtiene el mismo resultado? No, en la descripción 1 en t = 10ns el valor de S será 1, mientras que en la descripción 2 seguirá siendo 0.

1.3. Simulación con VHDL

VHDL realiza la simulación siguiendo la técnica de **simulación por eventos discretos**, esto permite avanzar el tiempo a intervalos variables, en función de la planificación de ocurrencia de eventos. La simulación consta de tres fases:

- **Fase 0:** fase de inicialización donde las señales se les asignan unos valores iniciales y se pone el tiempo a cero. La asignación se hace rellenando una lista de eventos para el instante $t = 0$.
- **Fase 1:** todas las transiciones planificadas para ese tiempo se ejecutan
- **Fase 2:** las señales que se han modificado en consecuencia de las transiciones planificadas en el instante t se escriben en la lista de eventos planificándose para el instante $t + \delta$, donde δ es un instante infinitesimal. Una vez acabado esta fase se vuelve a la fase 1 hasta que se termine la simulación.



Pregunta ejemplo 3: ¿Qué pasaría si en 5 en vez de cambiar B cambia C? S=1 ya que D or C si c = 1 siempre es 1.

1.4. Estructura de un modelo VHDL

Un sistema digital está descrito por sus entradas y sus salidas, donde las salidas dependen de las entradas. Los modelos VHDL están formados por dos partes:

```

1 ENTITY nombre IS
2     GENERIC (lista_de_parametros);
3     PORT (
4         A : IN BIT;
5         B : OUT BIT);
6 END nombre;

1 ARCHITECTURE circuito OF nombre IS
2     -- Signals
3 BEGIN
4     -- Definición del circuito
5 END circuito; -- circuito

```

Figura 1.4.1: Ejemplo Entity

Figura 1.4.2: Ejemplo Architecture

La entity define externamente el circuito o subcircuito, especifica el nombre y el número de puertos, su tipo de datos y si son de entrada o salida, tiene toda la información necesaria para conectar tu circuito a otros circuitos. La architecture define internamente el circuito, sus señales internas, funciones, procedimientos, constantes, etc.

Cada architecture va asociada a una entity y se indica en la primera sentencia. Antes del begin se definen las señales, los tipos y los componentes

```

1 ENTITY F IS
2     PORT (
3         A, B : IN STD_LOGIC;
4         Y : OUT STD_LOGIC);
5 END F;

6
7 ARCHITECTURE circuito OF F IS
8
9     SIGNAL D, E : STD_LOGIC_VECTOR(3 DOWNTO 0);
10    SIGNAL H : STD_LOGIC;
11
12 BEGIN
13
14     -- Implementación del circuito
15
16 END circuito; -- circuito

```

1.5. Elementos básicos de VHDL

Las sentencias concurrentes siempre se encuentran fuera de los PROCESS, aparecen en cualquier punto del programa después del begin de la arquitectura, es lógica combinacional pura y siempre tiene un ELSE final o un WHEN OTHERS.

```

1 signal_name <= valor_1 WHEN condition1 ELSE
2   valor_2 WHEN condition2 ELSE
3   valor_i WHEN condition1 ELSE
4   otro_valor;

```

Figura 1.5.1: Ejemplo When-Else

```

1 WITH id SELECT
2   signal_name <= valor1 WHEN valor_id1,
3   valor2 WHEN valor_id2,
4   valori WHEN valor_idi,
5   otro_valor WHEN OTHERS;

```

Figura 1.5.2: Ejemplo With-Select-Else

Los procesos son sentencias concurrentes. Solo se ejecutan esas sentencias que se encuentran dentro del proceso si alguna de las señales de la lista de sensibilidad ha cambiado de valor. La lista de sensibilidad es opcional, si no existe el proceso se ejecuta infinitas veces. Es un código secuencial.

```

1 identificador : PROCESS (lista de sensibilidad)
2 BEGIN
3   -- Sentencias secuenciales
4   -- Sentencias condicionales
5   -- Ecuaciones booleanas
6 END PROCESS; -- identificador

```

Las secuencias condicionales van dentro de un process, si la lista de sensibilidad está incompleta, el comportamiento del process será incorrecto. Estas sentencias deben tener un caso por defecto.

```

1 ifthenelse : PROCESS (a, b, c)
2 BEGIN
3   IF a = b THEN
4     c <= a OR b;
5   ELSIF a < b THEN
6     c <= b;
7   ELSE
8     c <= "0000";
9   END IF;
10 END PROCESS; -- ifthenelse

```

Figura 1.5.3: Ejemplo If-Then-Else

```

1 CASE expression IS
2   WHEN choice_1 => statements;
3   WHEN choice_n => statemens;
4   WHEN OTHERS => statemenst;
5 END CASE;

```

Figura 1.5.4: Ejemplo Case

Ejemplos de bucles en VHDL:

```

1 id : LOOP
2   list_of_statements
3   -- Use exit statement to
4   get ount
5 END LOOP id; -- id

```

Figura 1.5.5: Loop simple

```

1 id : FOR var IN rango LOOP
2   list_of_statements
3 END LOOP id; -- id

```

Figura 1.5.6: For Loop

```

1 id : WHILE condition LOOP
2   list_of_statements
3 END LOOP id; --id

```

Figura 1.5.7: While Loop

Las sentencias wait se usan en procesos, procedimientos y funciones y, como indica su nombre, hace que haya un tiempo de espera. Puede ser de tres tipos:

- **wait for** <timeout clause, time delay>: **wait for** 10 ns;
- **wait until** <condition>: **wait until** clk = '1';
- **wait on** <sensitive clause, event>: **wait on** in1;

Atributos:

- **S'DELAYED(t)** es el valor de la señal S en el tiempo actual -t.
- **S'STABLE** es true si no hay ningún evento ocurriendo para S.
- **S'STABLE(t)** es true si no hay eventos ocurriendo en S durante t unidades de tiempo.
- **S'QUIET** es true si no hay eventos en ese ciclo de simulación para la señal S.

- **S'QUIET**(t) es true si no hay eventos en ese ciclo de simulación para la señal S durante t unidades de tiempo.
- **S'TRANSACTION** es un valor BIT, el inverso del valor previo de cada ciclo en que S está activo.
- **S'EVENT** es true si S tiene un evento en el ciclo de simulación.
- **S'ACTIVE** es true si S está activa durante el ciclo de simulación.
- **S'LAST_EVENT** es el tiempo desde el último evento en S.
- **S'LAST_ACTIVE** es el tiempo desde la última vez que S estuvo activa.
- **S'LAST_VALUE** es el valor anterior de S.

Tipos de datos:

- Tipos enteros y reales:
 - INTEGER
 - NATURAL
 - REAL
- Tipos físicos
 - TIME
 - RESISTANCE
- Tipos enumerados: conjuntos de posibles valores
 - BIT 0,1
 - BOOLEAN TRUE, FALSE
 - CHARACTER ASCII CHARACTERS
 - STD_LOGIC U, X, 0, 1, Z, W, L, H, -

Se pueden definir tipos personalizados

```

1 TYPE nuevo_tipo1 IS (v1, v2, v3, v4);
2 TYPE nuevo_tipo2 IS RANGE 0 TO 17;
3 SIGNAL A : nuevo_tipo1;
4 SIGNAL B, C : nuevo_tipo2;
5
6 -- Asignaciones a señales, dentro dde la arquitectura
7
8 A <= v1; -- Asignacion correcta
9 B <= 17; -- Asignacion correcta
10 C <= 18; -- Asignacion incorrecta
11
12 -- Los records son como Structs de C++
13
14 TYPE my_record IS
15 field_1 : STD_LOGIC_VECTOR(3 DOWNTO 0);
16 field_2 : STD_LOGIC;
17 END RECORD;
18
19 SIGNAL A, C : my_record;
20 SIGNAL B : STD_LOGIC_VECTOR(3 DOWNTO 0);
21
22 -- Asignaciones a "A", dentro de la arquitectura
23 A.field_1 <= B;
24 A.field_2 <= B(2);
25 C <= A; -- Se pueden hacer asignaciones directas o campo a campo

```

Arrays:

```

1 TYPE my_array IS ARRAY (3 DOWNT0 0) OF STD_LOGIC_VECTOR(3 DOWNT0 0);
2
3 SIGNAL A : my_array;
4 SIGNAL B : STD_LOGIC_VECTOR(7 DOWNT0 0);
5
6 -- Asignaciones a "A", dentro de la arquitectura
7
8 A(1) <= B(3 DOWNT0 0);
9 A(2) <= B(7 DOWNT0 4);
10
11 -- Tambien se pueden declarar constantes
12 CONSTANT M : INTEGER := 32;
13 SIGNAL A : STD_LOGIC_VECTOR(M - 1 DOWNT0 0);

```

Un **componente** es una entidad que se describe dentro de una arquitectura

```

1 ARCHITECTURE arch_name OF entity_name IS
2     COMPONENT component_name
3         PORT ( < IO_ports_list >);
4     END COMPONENT;
5     --declaración de señales;
6     begincomponent_i : component_name
7         PORT MAP( < s1 >, < s2 >, ..., < sn >);
8 END arch_name;

```

Generate: las secuencias de generación de componentes permiten crear una o más copias de un conjunto de interconexiones, lo cual facilita el diseño de circuitos mediante descripciones estructurales

```

1 COMPONENT comp
2     PORT (
3         x : IN BIT;
4         y : OUT BIT);
5 END comp;
6
7 SIGNAL a, b : BIT_VECTOR(0 TO 7);
8
9 gen : FOR i IN 0 TO 7 GENERATE
10     u : comp PORT MAP(a(i), b(i));
11 END GENERATE; -- gen

```

Un **paquete** son agrupaciones de tipos, funciones y procedimientos personalizados. Pueden ser incluidos en uno o varios diseños, normalmente se definen en ficheros .vhd dedicados.

```

1 PACKAGE nombre IS
2     -- tipos personalizados
3     -- constantes
4     -- declaraciones de componentes
5     -- funciones y procedimientos (SOLO declaraciones)
6 END nombre;
7
8 PACKAGE BODY nombre IS
9     -- Funciones y procedimientos (cuerpo)
10 END nombre;

```

1.6. Entidades parametrizables

Una entity puede tener una lista de parámetros. El valor por defecto de los parámetros genéricos es opcional, sin embargo, no se puede sintetizar un diseño con parámetros que no tengan asignado un valor.

Al instanciar este componente en otro fichero, hay que asignar un valor a n si y solo si no se le dio un valor por defecto en su declaración de entity.

Se puede utilizar la asignación (others=>0) o (others=>1) para asignar el valor 0...0 o 1...1 a una señal de longitud parametrizable.

1.7. Testbench de simulación

Para conocer si nuestro diseño funciona correctamente tendremos que introducir unos estímulos en las entradas y comprobar que las salidas obtenidas son las deseadas.

Estructura básica:

1. Se crea una entidad de simulación sin puertos de entrada ni de salida
2. Se añade como component la entity a verificar
3. Se definen tantas señales como puertos de la entity del diseño a verificar
4. Se instancia el component igualando las señales internas a las entradas
5. Se crea el process de simulación, no tiene lista de sensibilidad
6. Se definen los valores iniciales de las entradas
7. Se definen los valores de las entradas en los siguientes instantes de tiempo

Cómo implementar una entrada periódica: clk

```
1 clk_process : PROCESS ()
2 BEGIN
3     clk <= '0';
4     WAIT FOR clk_period/2;
5     clk <= '1';
6     WAIT FOR clk_period/2;
7 END PROCESS; -- clk_process
```

Como este process no acaba con un wait sin for, se repetirá indefinidamente.

1.8. Introducción a las FPGAs

Una FPGA es un hardware de prototipado automático. Inicialmente servía para lo mismo que un entrenador, con la diferencia de que el circuito se implementaba automáticamente. Debido a su gran capacidad de procesamiento, versatilidad y a las herramientas de diseño 9. Introducción a las TC versatilidad y a las herramientas de diseño disponibles, actualmente existen circuitos comerciales que llevan FPGAs incorporadas.

Los componentes de una FPGA son:

- Celdas de entrada salida
- Celdas lógicas programables
- Celdas de interconexión programables (las estructuras de interconexión son muy costosas)
- Memorias(opcional)
- Multiplicadores(opcional)
- Micro-controladores(opcional)

Una CLB contiene:

- Look-Up Tables: son memorias Read Only Memory (ROM) que almacenan 1x16 bits, pueden implementar cualquier función lógica de 4 entradas.
- Biestables: se utilizan en el caso de que la celda deba implementar HW secuencial. Se pueden configurar si son disparados por flanco o por nivel.
- Multiplexores: para interconectar las entradas con los módulos o los módulos entre si se utilizan multiplexores

2 | Evaluación de parámetros físicos del diseño

2.1. Parámetros

Área (tamaño). Tamaño de silicio (cm^2 o mm^2) necesarios para implementar una determinada aplicación. Depende de la arquitectura del circuito y de la tecnología empleada para su fabricación. Si no tenemos el layout del circuito podemos estimarlo con un número de puertas NAND equivalente.

Velocidad (tiempo). La velocidad de un circuito se corresponde con el tiempo necesario para realizar una determinada función, normalmente este concepto se calcula sobre el peor caso posible. Siempre es deseable que el circuito sea lo más rápido posible, pero casi siempre para conseguirlo se necesita un diseño más sofisticado, lo que puede implicar un mayor área de silicio y/o un mayor consumo de energía. La velocidad de un circuito está directamente relacionada con la frecuencia de reloj, pero no es verdad que una mayor frecuencia de reloj garantice que el resultado se obtenga en menos tiempo. Tendremos que evaluar a qué frecuencia puede trabajar el circuito, cuántas operaciones puede realizar por unidad de tiempo y si funcionará correctamente a la frecuencia de reloj exigida.

Potencia (energía). La potencia hace referencia a la energía consumida por el circuito al realizar las operaciones para las cuales fue diseñado. En todos aquellos circuitos diseñados para dispositivos móviles la reducción del consumo de potencia es la prioridad. Antes de su fabricación el circuito puede ser rediseñado para cumplir los requisitos de consumo. Un mismo diseño consume menos en tecnologías. La temperatura que alcanza un circuito está directamente relacionada con el consumo de energía. Cuanto mas dure la batería de un circuito, menor será el impacto medioambiental.

Coste. El diseño de un circuito digital es rara vez un objetivo en sí mismo. Se trata de una actividad económica y el coste es un importante factor, si no el decisivo. En el coste final del circuito influyen:

- El coste de desarrollo (diseño)
- El coste de producción (diseño y fabricación)
- El tiempo de salida al mercado (comercialización)

La importancia de la evaluación es:

- Conseguir diseños más rápidos, con mayor capacidad de procesamiento y reducción en la cantidad de recursos hardware para realizar las mismas operaciones.
- Diseños más pequeños, menor coste de fabricación, menor posibilidad de errores físicos durante la fabricación y aumentar la capacidad de integración.
- Diseños más eficientes energéticamente, con menor huella de CO_2 , mayor duración de la batería y menor coste de operación.

2.2. Análisis estático de tiempos (STA)

El análisis de la temporización de un circuito recibe el nombre de **Análisis Estático de Tiempos (STA)**. Determina si el circuito satisface los requisitos de temporización impuestos por el reloj.

Para este análisis debemos calcular el retardo de todos los caminos del circuito y determinar si su valor es mayor o menor que el valor límite impuesto por la señal de reloj. Si es mayor el retardo, entonces se produce una violación del timing. Si es menor, entonces el camino más lento establece la frecuencia máxima del reloj.

2.2.1. Retardo de camino

Es la suma de los retardos de la lógica y conexiones desde:

- Las entradas primarias hasta las salidas primarias para todos los posibles caminos combinacionales.

- Las entradas primarias hasta los elementos de memoria.
- Los elementos de memoria hasta las salidas primarias.
- Desde los elementos de memoria hasta los elementos de memoria.

Retardo de lógica: retardo de las puertas o elementos lógicos del circuito.

- Combinacionales. OR, AND, sumadores, decodificadores...
- Secuenciales: FF, contadores, registros, memorias...

Retardo de conexión: todas las conexiones del circuito tienen un retardo.

2.2.2. Modelado retardo: timing arcs

Combinacional: retardo desde cualquier entrada a cualquiera de sus salidas. Secuencial: retardo desde el pin del reloj hasta cualquiera de sus salidas, a este tiempo se le conoce como Clk-2-Q. Conexiones: retardo desde el pin de salida hasta cada uno de sus destinos.

2.3. Cálculo de tiempo de propagación

Se suman todos los retardos de la lógica y las conexiones para todos los caminos del circuito combinacional. Depende del camino, hay tantos tiempos como caminos. Se usa el valor del camino más lento, conocido como **camino crítico**.

2.3.1. Funcionamiento síncrono

Si en el sistema hay elementos de memoria debe existir un reloj. El reloj determina cuándo se actualiza el estado de los elementos de memoria del sistema.

La hipótesis de funcionamiento síncrono obliga a que la diferencia en tiempo entre dos flancos consecutivos (positivos o negativos los dos) sea superior al tiempo necesario para que los valores de las entradas de los registros sean estables.

2.3.2. Definiciones

Tiempo de set-up: tiempo mínimo que la entrada debe permanecer antes del suceso del reloj.

Tiempo de hold: tiempo mínimo que la entrada debe permanecer estable después del suceso del reloj.

Tiempo de propagación del registro: tiempo que tarda en propagarse el dato desde la entrada hasta la salida del registro cuando ocurre el flanco activo de reloj.

Tiempo de propagación combinacional: tiempo desde que cambian las entradas del circuito combinacional hasta que se produce un cambio en las salidas. Depende del camino. Se usa el valor del camino crítico.

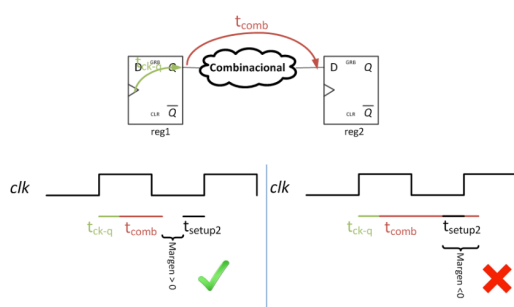


Figura 2.3.1: Margen de setup

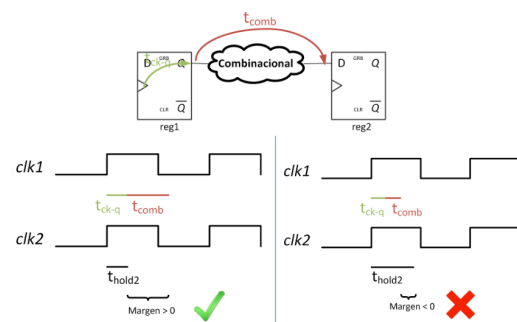


Figura 2.3.2: Margen de setup

2.3.3. Cálculo de tiempo de set-up y hold

Sin considerar el clock skew y el clock jitter:

$$\text{Margen setup} = t_{clk} - (t_{clk_q} + t_{comb} + t_{setup})$$

$$\text{Margen hold} = t_{clk_q} + t_{comb} + t_{hold}$$

Margen negativo → error de temporización

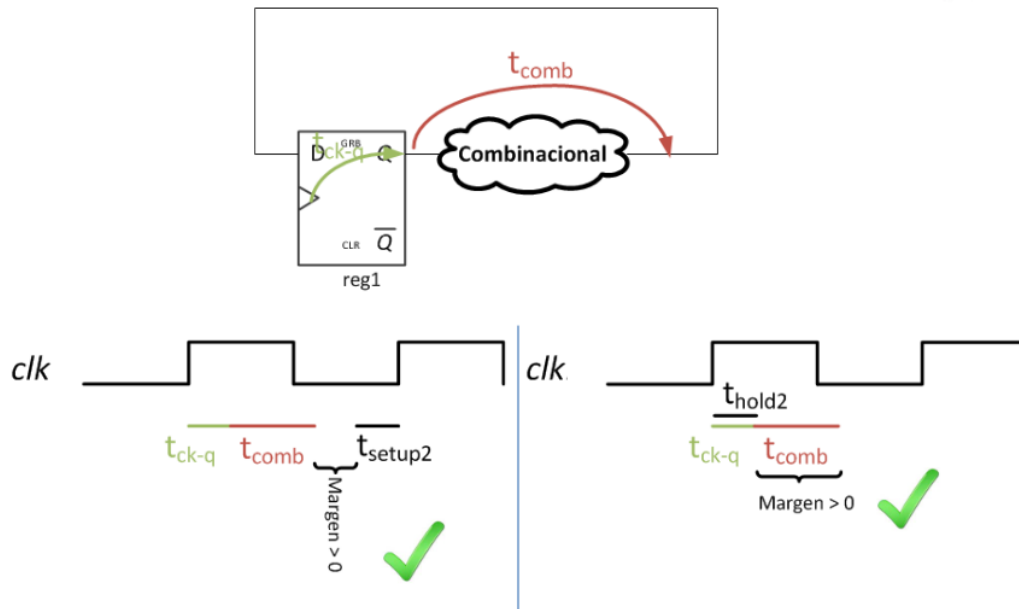


Figura 2.3.3: Circuito retroalimentado

2.3.4. Metaestabilidad

Consiste en una indecisión prolongada en el comportamiento lógico del biestable al intentar almacenar uno de sus dos estados estables. Ocurre si existe una violación de setup o de hold. Mientras ese biestable permanezca en metaestabilidad, sus señales de salida están indefinidas a nivel lógico.

2.3.5. Clock skew

El sesgo del reloj es un fenómeno que ocurre en los circuitos secuenciales cuando el reloj no llega al mismo tiempo a todos los componentes de memoria. Puede deberse a la longitud del cable, variaciones de temperatura, capacidades parásitas, imperfecciones del silicio, etc. Cuando el tiempo de ciclo es pequeño, este problema se convierte en uno de los más importantes a la hora de diseñar el circuito.

Hay dos tipos de clock skew:

- **Positive skew:** el registro que transmite recibe el reloj antes que el registro que recibe.
- **Negative skew:** el registro que transmite recibe el reloj después que el registro que recibe.

$$\text{skew} = t_{dest} - t_{orig}$$

2.3.6. Clock jitter

El jitter es una modificación no deseada en la periodicidad del reloj. En otras palabras, es la variación de los flancos de reloj respecto de su posición ideal en el tiempo. Tiene orígenes muy variados, variaciones en la fabricación de los osciladores, variaciones de temperatura etc.

Se especifica de tres maneras:

- **Jitter absoluto:** diferencia entre la posición real del flanco de reloj y su posición ideal.

- **Jitter periódico:** diferencia entre el periodo real del reloj y el periodo ideal. Es el más importante a efectos de STA
- **Jitter ciclo-a-ciclo:** diferencia en la duración de dos periodos de reloj adyacentes

Es necesario tenerlo en cuenta en el análisis temporal del circuito porque puede acortar la duración del ciclo de reloj. Especificado como RMS(Root Mean Square) o valor pico-a-pico, se mide la duración media del ciclo sobre una muestra y se obtiene su desviación estándar.

2.3.7. Cálculo de tiempo de setup y hold

Considerando el clock skew y el clock jitter

$$\text{Margen setup} = t_{clk} + skew - (t_{clk_q} + t_{comb} + t_{setup} + jitter)$$

$$\text{Margen hold} = t_{clk_q} + t_{comb} - (skew + jitter + t_{hold})$$

Margen negativo → **error de temporización**

$$t_{clk} + skew > (t_{clk_q} + t_{comb} + t_{setup} + jitter)$$

$$t_{clk} > (t_{clk_q} + t_{comb} + t_{setup} + jitter) - skew$$

2.3.8. Falso camino crítico

Parece el camino más lento del circuito pero en realidad no lo es, no propaga una transición. Los diseños que comparten lógica para distintos cálculos son susceptibles de tener falsos caminos.

2.4. Segmentación

Dividir un circuito en etapas usando registros. Las salidas de los registros de una etapa proporcionan las entradas de la siguiente etapa. Todas las etapas operan concurrentemente.

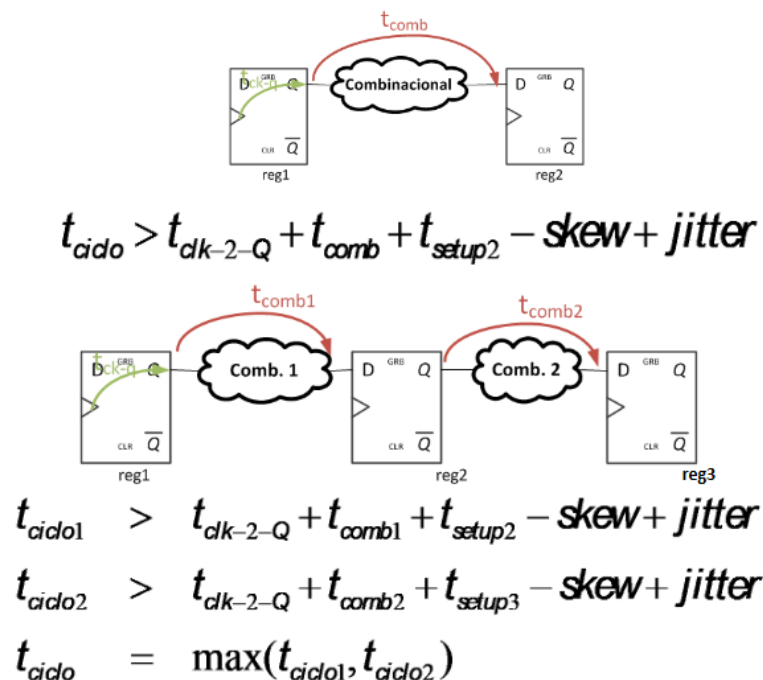


Figura 2.4.1: tiempo de ciclo

2.4.1. Rendimiento

Latencia: tiempo transcurrido para obtener un nuevo resultado a la salida del circuito desde su entrada en este.

$$L = n * t_{ciclo}$$

Intervalo de inicialización (Throughput): tasa de entrada de nuevos datos en el sistema por unidad de tiempo.

$$T = \frac{1}{t_{ciclo}}$$

2.5. Comportamiento dinámico

La simulación lógica no mide retardos. Los retardos se miden en la Simulación Post-Place & Route. La herramienta calcula el retardo de todos los caminos, el más lento, llamado camino crítico, es el que define el retardo del circuito. El retardo de los distintos caminos del circuito puede originar errores funcionales.

2.5.1. Azares y glitches

El retardo de propagación de un circuito se define como el tiempo necesario para obtener un valor de salida válido. Los azares o riesgos son las posibles fluctuaciones de la señal de salida antes de alcanzar su valor final:

- Riesgo estático
- Riesgo dinámico

Estas fluctuaciones pueden ser uno o varios pulsos no deseados que reciben el nombre de glitches.

2.5.2. Riesgos estáticos

Un determinado cambio en la entrada produce un glitch en la salida cuando no debería producirse ningún cambio. Se deben a la existencia de distintos caminos que convergen hacia la salida con diferente retardo.

2.5.3. Riesgos dinámicos

La salida debe cambiar pero el cambio no es directo sino con fluctuaciones. Suelen producirse en circuitos con riesgo estático y un nivel más de puertas.

2.5.4. Análisis de consumo

Existen distintas métricas: potencia (temperatura) y energía (duración de la batería). Existe también el consumo estático y dinámico.

2.5.5. Consumo estático

Consumo de los bloques de circuito cuando no hay transiciones en las señales de entrada.

$$P_{static} = V_{dd} * I_{static}$$

Donde:

- I_{static} es la corriente estática
- V_{dd} es la tensión de alimentación

I_{static} depende de la corriente de fuga de los transistores, la tensión de alimentación y la temperatura.

2.5.6. Consumo dinámico

Consumo de los bloques del circuito cuando hay transiciones en las señales de entrada.

$$P = \frac{1}{2} * C_{load} * V_{dd}^2 * f * t$$

Donde:

- C_{load} es la capacidad de carga
- V_{dd} es la tensión de alimentación
- f es la frecuencia del reloj
- t es la tasa de actividad de la puerta

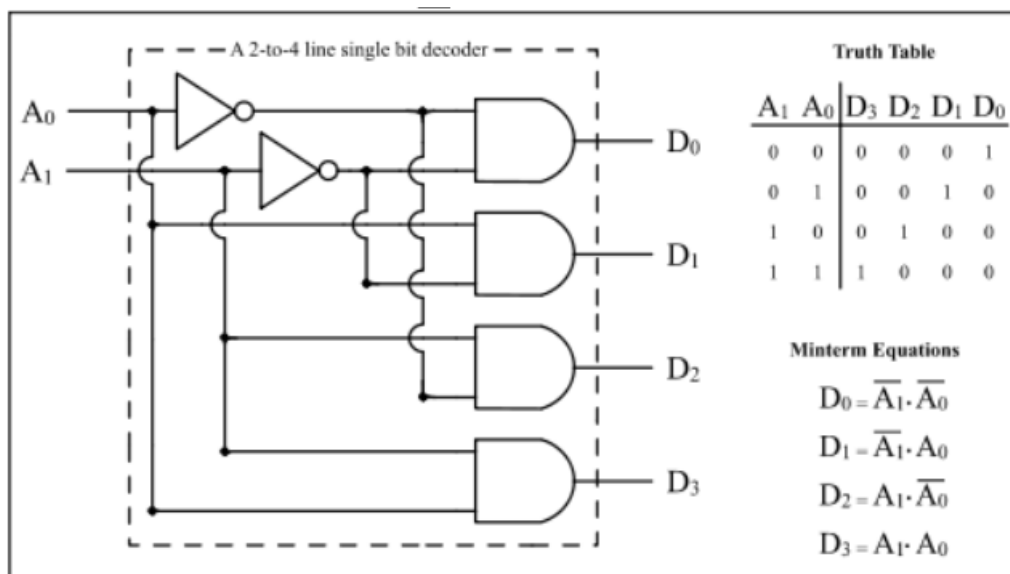
3 | Diseño combinacional avanzado

3.1. Módulos combinacionales

3.1.1. Decodificador

Circuito combinacional con n entradas y 2^n salidas. Cada salida es uno de los minterms que pueden generarse con n variables.

$$D_i = \begin{cases} 1 & \text{si } A = i \text{ donde } A = \sum_{j=0}^{n-1} A_j 2^j \text{ para } 0 \leq i \leq 2^n - 1 \\ 0 & \text{en caso contrario} \end{cases}$$



```

1 ENTITY decoder_1 IS
2     PORT (
3         sel : IN STD_LOGIC_VECTOR (2 DOWNTO 0);
4         res : OUT STD_LOGIC_VECTOR (7 DOWNTO 0));
5 END decoder_1;
6
7 ARCHITECTURE rtl OF decoder_1 IS
8 BEGIN
9     res <= "00000001" WHEN sel = "000" ELSE
10         "00000010" WHEN sel = "001" ELSE
11         "00000100" WHEN sel = "010" ELSE
12         "00001000" WHEN sel = "011" ELSE
13         "00010000" WHEN sel = "100" ELSE
14         "00100000" WHEN sel = "101" ELSE
15         "01000000" WHEN sel = "110" ELSE
16         "10000000";
17     p_decode : PROCESS (sel)
18     BEGIN
19         res <= (OTHERS => '0');
20         res(to_integer(unsigned(sel))) <= '1';
21     END PROCESS; -- p_decode
22 END rtl;

```

3.1.2. Decodificador

```

1 ENTITY priority_encoder IS
2   PORT (
3     sel : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 DOWNTO 0);
4     code : OUT STD_LOGIC_VECTOR (2 DOWNTO 0));
5 END priority_encoder;
6
7 ARCHITECTURE rtl OF priority_encoder IS
8 BEGIN
9   code <= "111" WHEN sel(7) = '1' ELSE
10    "110" WHEN sel(6) = '1' ELSE
11    "101" WHEN sel(5) = '1' ELSE
12    "100" WHEN sel(4) = '1' ELSE
13    "011" WHEN sel(3) = '1' ELSE
14    "010" WHEN sel(2) = '1' ELSE
15    "001" WHEN sel(1) = '1' ELSE
16    "000" WHEN sel(0) = '1' ELSE
17    "---"; -- --- es el simbolo de don't care en
18 VHDL
19 END rtl; -- rtl

```

3.1.3. Multiplexor

Descripción de alto nivel:

$$y = x_s \text{ donde } s = \sum_{j=0}^{n-1} x_j 2^j$$

Implementación

- 2 a 1 $y = x_0 * \bar{s} + x_1 * s$
- 4 a 1 $y = x_0 \bar{s}_1 \bar{s}_0 + x_1 \bar{s}_1 s_0 + x_2 s_1 \bar{s}_0 + x_3 s_1 s_0$

```

1 ENTITY mux8_1 IS
2   PORT (
3     sel : IN STD_LOGIC_VECTOR (2 DOWNTO 0);
4     datos : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 DOWNTO 0);
5     z : OUT STD_LOGIC);
6 END mux8_1;
7
8 ARCHITECTURE rtl OF mux8_1 IS
9 BEGIN
10   WITH sel SELECT
11     z <= datos(0) WHEN "000",
12     datos(1) WHEN "001",
13     datos(2) WHEN "010",
14     datos(3) WHEN "011",
15     datos(4) WHEN "100",
16     datos(5) WHEN "101",
17     datos(6) WHEN "110",
18     datos(7) WHEN OTHERS;
19   -- z<= data(to_integer(unsigned(sel)))
20 END rtl; -- rtl

```

3.1.4. Sumador

```

1  LIBRARY ieee;
2  USE ieee.std_logic_1164.ALL;
3  USE ieee.std_logic_arith.ALL;
4  USE ieee.std_logic_unsigned.ALL;
5
6  ENTITY adder IS
7      PORT (
8          a : IN STD_LOGIC_VECTOR(7 DOWNTO 0);
9          b : IN STD_LOGIC_VECTOR(7 DOWNTO 0);
10         ci : IN STD_LOGIC;
11         sum : OUT STD_LOGIC_VECTOR(7 downto 0);
12         co : OUT STD_LOGIC);
13 END adder;
14
15 ARCHITECTURE rtl OF adder IS
16     SIGNAL a_i, b_i, sum_i : STD_LOGIC_VECTOR
17     (8 downto 0);
18 BEGIN
19     a_i <= '0' & a;
20     b_i <= '0' & b;
21     sum_i <= a_i + b_i + ci;
22     sum <= sum_i(7 DOWNTO 0);
23     co <= sum_i(8);
24 END rtl;

```

Figura 3.1.1: Sumador con std_logic

```

1  LIBRARY IEEE;
2  USE IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3  USE IEEE.NUMERIC_STD.ALL;
4
5  ENTITY sum8 IS PORT (
6      data1 : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0);
7      data2 : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0);
8      cin : IN STD_LOGIC;
9      cout : OUT STD_LOGIC;
10     salida : outSTD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0));
11 END sum8;
12
13 ARCHITECTURE Behavioral OF sum8 IS
14     SIGNAL misennal1 : signed (8 downto 0);
15     SIGNAL tmp : signed(0 downto 0);
16 BEGIN
17     tmp(0) <= cin;
18     misennal1 <= signed(data1(7) & data1) +
19     signed(data2(7) & data2) + tmp;
20     salida <= STD_LOGIC_VECTOR(misennal1(7
21     downto 0));
22     cout <= misennal1(8);
23 END Behavioral;

```

Figura 3.1.2: Sumador con numeric y datos con signo

```

1  LIBRARY IEEE;
2  USE IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3  USE IEEE.NUMERIC_STD.ALL;
4
5  ENTITY alu IS
6      PORT (
7          data1 : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0);
8          data2 : IN STD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0);
9          op : IN STD_LOGIC;
10         salida : OUT STD_LOGIC_VECTOR (7 downto 0));
11 END alu;
12
13 ARCHITECTURE Behavioral OF alu IS
14     SIGNAL salida_aux : signed(7 downto 0);
15 BEGIN
16     Salida_aux <= signed(data1) + signed(data2) WHEN op = '0' ELSE
17     signed(data1) - signed(data2) WHEN op = '1' ELSE
18     (OTHERS => '0');
19     Salida <= STD_LOGIC_VECTOR(salida_aux);
20 END Behavioral;

```

Figura 3.1.3: Restador

3.2. Aritmética en VHDL

3.2.1. Operadores incluidos en VHDL-93 sin incluir ningún paquete

Siglas

This document is incomplete. The external file associated with the glossary ‘acronym’ (which should be called `TOC.acr`) hasn’t been created.

Check the contents of the file `TOC.acn`. If it’s empty, that means you haven’t indexed any of your entries in this glossary (using commands like `\gls` or `\glsadd`) so this list can’t be generated. If the file isn’t empty, the document build process hasn’t been completed.

You may need to rerun \LaTeX . If you already have, it may be that \TeX ’s shell escape doesn’t allow you to run xindy. Check the transcript file `TOC.log`. If the shell escape is disabled, try one of the following:

- Run the external (Lua) application:

```
makeglossaries-lite "TOC"
```

- Run the external (Perl) application:

```
makeglossaries "TOC"
```

Then rerun \LaTeX on this document.

This message will be removed once the problem has been fixed.