**CINTA DE CORRER**

**TRABAJO EN GRUPO VHDL**

**SISTEMAS ELECTRÓNICOS DIGITALES**

Grupo 24:

Laura Álvarez Pinedo, 53811

Ignacio Dopazo López, 55218

Adrián Gómez García, 55269

Curso 2022-2023

Tutor: Rubén Núñez

Contenido

[Introducción 4](#_Toc124097843)

[Resumen de algunos puntos clave 5](#_Toc124097844)

[Información complementaria 6](#_Toc124097845)

[Entidad Top 7](#_Toc124097846)

[Entidad 7](#_Toc124097847)

[Arquitectura 8](#_Toc124097848)

[Entidad SYNCHRNZR (Sincronizador) 9](#_Toc124097849)

[Entidad 9](#_Toc124097850)

[Arquitectura 9](#_Toc124097851)

[Entidad EDGEDTCTR (Detector de flancos) 10](#_Toc124097852)

[Entidad 10](#_Toc124097853)

[Arquitectura 10](#_Toc124097854)

[Entidad FSM (Máquina de estados finita) 11](#_Toc124097855)

[Entidad 11](#_Toc124097856)

[Arquitectura 12](#_Toc124097857)

[Entidad MODOS 13](#_Toc124097858)

[Entidad 13](#_Toc124097859)

[Arquitectura 14](#_Toc124097860)

[Simulaciones 16](#_Toc124097861)

[Entidad CRONO 17](#_Toc124097862)

[Entidad 17](#_Toc124097863)

[Arquitectura 18](#_Toc124097864)

[Simulaciones 20](#_Toc124097865)

[- Entidad Increment 22](#_Toc124097866)

[Entity 22](#_Toc124097867)

[Arquitectura 22](#_Toc124097868)

[Simulaciones 23](#_Toc124097869)

[- Entidad FREQ\_DIV (Divisor de frecuencia) 24](#_Toc124097870)

[Entidad 24](#_Toc124097871)

[Arquitectura 25](#_Toc124097872)

[Simulaciones 25](#_Toc124097873)

[Entidad MUX2A1 (Multiplexor 2 a 1) 26](#_Toc124097874)

[Entidad 26](#_Toc124097875)

[Arquitectura 26](#_Toc124097876)

[Entidad DISP\_CTRL (Control de los displays) 27](#_Toc124097877)

[Entidad 27](#_Toc124097878)

[Arquitectura 28](#_Toc124097879)

[Simulaciones 31](#_Toc124097880)

[- Entidad TIME\_CONV (Convertidor a minutos y segundos) 32](#_Toc124097881)

[Entidad 32](#_Toc124097882)

[Arquitectura 32](#_Toc124097883)

[Simulaciones 33](#_Toc124097884)

[- Entidad DEC2BCD (Convertidor a decenas y unidades) 34](#_Toc124097885)

[Entidad 34](#_Toc124097886)

[Arquitectura 34](#_Toc124097887)

[Simulaciones 34](#_Toc124097888)

[- Entidad DIG\_SEL (selección del dígito) 35](#_Toc124097889)

[Entidad 35](#_Toc124097890)

[Arquitectura 35](#_Toc124097891)

[Simulaciones 36](#_Toc124097892)

[- Entidad MUX (Multiplexor) 37](#_Toc124097893)

[Entidad 37](#_Toc124097894)

[Arquitectura 37](#_Toc124097895)

[- Entidad DCDR7SEG (Decodificador de BCD a 7 segmentos) 38](#_Toc124097896)

[Entidad 38](#_Toc124097897)

[Arquitectura 38](#_Toc124097898)

[Constraints (Restricciones) 39](#_Toc124097899)

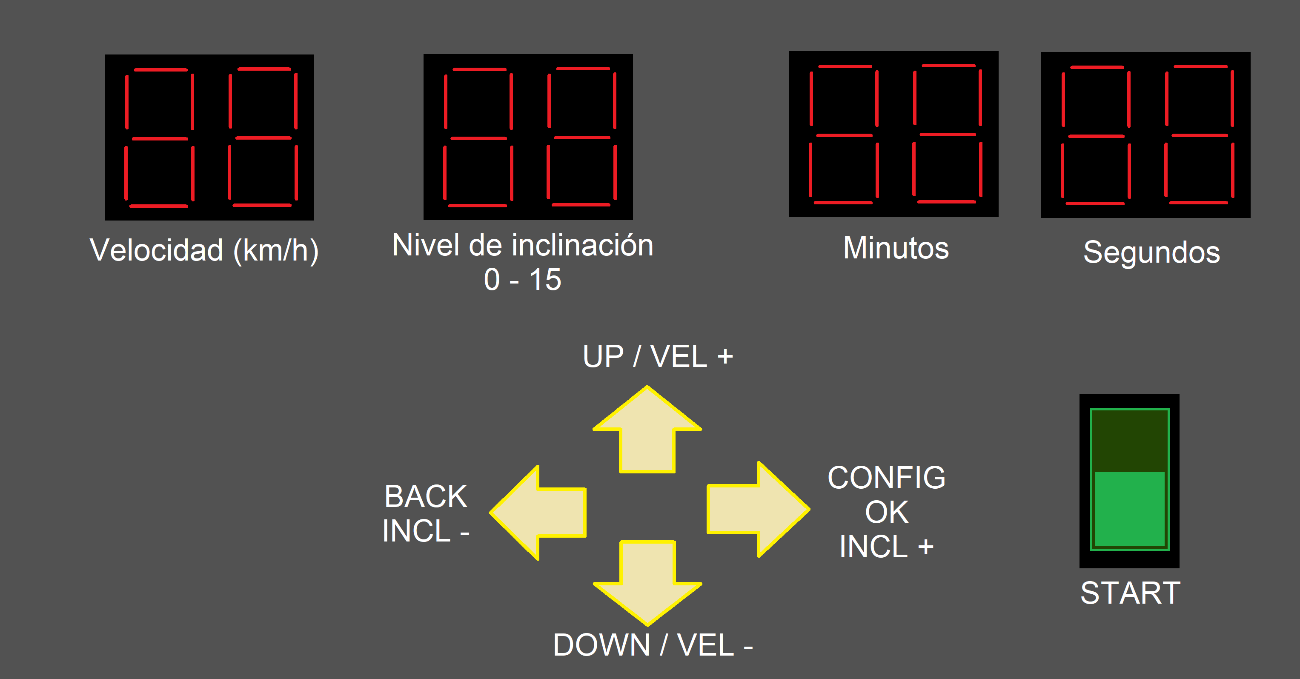
# Introducción

El proyecto elegido para implementar con FPGA programando en VHDL es una cinta de correr.

Tendrá las siguientes funcionalidades:

* Configuración de una cuenta atrás de tiempo (modo cuenta hacia abajo y el tiempo)
* Cuenta hacia arriba de tiempo
* Configuración de velocidad
* Configuración de inclinación

Todo ello se haría con la siguiente interfaz de usuario, que se representa simbólicamente en la siguiente imagen:



## Resumen de algunos puntos clave

### Máquina de estados

Es la entidad que coordina el funcionamiento del sistema, activando y desactivando otras entidades y haciendo que en cada momento las entradas tengan distintas funcionalidades, puesto que el número de botones utilizados como entradas es limitado. El diagrama de estados es el siguiente:

Diagrama, Esquemático

Descripción generada automáticamente

### Entidad top

Es la entidad que conecta una serie de entidades en las que se divide el proyecto. Se muestra el siguiente diagrama a modo de esquema resumido:

Diagrama

Descripción generada automáticamente

### División del proyecto

El proyecto cuenta con cuatro grandes áreas diferenciadas:

* Máquina de estados (FSM)
* Control del tiempo (CRONO)
* Control del modo, es decir, velocidad e inclinación (MODOS)
* Control de los displays (DISP\_CTRL)

En un primer momento se establecen las entradas y salidas que la entidad top debe tener y posteriormente se hace lo propio con las entidades anteriores. Estas entidades realizan tareas que todavía son relativamente complejas por lo que se subdividen a su vez en entidades más pequeñas. Algunas de esas entidades son comunes a varias de las cuatro entidades arriba mencionadas (por ejemplo, la entidad Incremento), pero en líneas generales se pueden desarrollar y probar de forma independiente.

## Información complementaria

El desarrollo del proyecto se ha seguido en GitHub, por lo que toda la información de la memoria se encuentra de forma más extendida en la Wiki del proyecto.

Además, se ha grabado un video demostrativo del funcionamiento del proyecto en la placa Nexys4 DDR:

<https://upm365.sharepoint.com/:v:/s/SED_TRABAJO/Eb7U0kOS7YtLg7PLMiYsLpkBrqlYxP3vceiudpXGVf1QAQ?e=Zl2Dbd>

# Entidad Top

Para seguir una estructura de diseño Top-Bottom, se crea una entidad global de arquitectura estructural cuyo funcionamiento se base en los diferentes componentes que la forman.

## Entidad

### Generic

button\_width : positive := 4;

-- Numero de botones

speed\_width : positive := 4;

-- Bits para la comunicacion con el motor (número que va a mostrar el bcd)

incl\_width : positive := 4;

-- Bits para la comunicacion con el motor (número que va a mostrar el bcd)

digits : positive := 8;

-- Numero de displays de 7 segmentos de la placa

digits\_range : positive := 3;

in\_time\_width : positive := 13;

-- Ancho para segundos de carga

out\_time\_width : positive := 13;

divide : positive:= 100000000;

-- Ancho para segundos

conversion : positive:=30;

max\_time : positive:=5940;

-- El valor corresponde a 99 Minutos, valor maximo mostrable

conversion\_speed : positive := 1;

conversion\_incl : positive := 1;

max : positive := 15

### Entradas

BUTTONS : in std\_logic\_vector(button\_width-1 downto 0);

--Botones de la placa

RESET : in std\_logic;

-- RESET de todo el sistema, asincrono

CLK : in std\_logic;

-- Reloj

START : in std\_logic;

-- Para que la cinta comience a funcionar

### Salidas

SPEED : out std\_logic\_vector (speed\_width - 1 downto 0);

-- Al control del motor de velocidad

INCL : out std\_logic\_vector (incl\_width - 1 downto 0);

-- Al control del motor de inclinacion

BCD\_DATA : out std\_logic\_vector (7 downto 0);

-- Salida datos a los displays

BDC\_SEL : out std\_logic\_vector (digits - 1 downto 0)

-- Seleccion del digito

leds : out std\_logic\_vector(6 downto 0)

## Arquitectura

En esta entidad se llaman y asocian todas las entidades más sencillas, por lo que en la arquitectura de tipo estructural se crean componentes para las siguientes entidades:

* SYNCHRNZR
* EDGEDTCTR
* FSM
* CRONO
* MUX2A1
* MODOS
* DISP\_CTRL

# Entidad SYNCHRNZR (Sincronizador)

Debido al uso de pulsadores se puede producir un rebote, es decir, que al pulsarlos esten un tiempo corto cambiando de estados hasta estabilizarse. Además, al ser entradas asíncronas, hay que sincronizarlas. Por estos motivos, para evitar la metaestabilidad se han añadido las entidades de SYNCHRNZR y EDGEDTCTR.

## Entidad

### Entradas

CLK : in STD\_LOGIC;

ASYNC\_IN : in STD\_LOGIC; -- Entrada asincrona

Reset : in STD\_LOGIC; -- Reset asincrono

### Salidas

SYNC\_OUT : out STD\_LOGIC -- Salida sincrona

## Arquitectura

signal sreg: std\_logic\_vector (1 downto 0); -- Se crea esta señal auxiliar

process (Reset,CLK)

begin

if reset='0' then

sreg<=(others=>'0');

elsif rising\_edge(CLK) then

SYNC\_OUT <= sreg(1);

sreg<= sreg(0) & async\_in;

end if;

end process;

De esta forma, ante una entrada asíncrona, esta solo se introduce en el sistema al llegar el flanco ascendente del reloj.

# 

# Entidad EDGEDTCTR (Detector de flancos)

Se trata de un detector de flancos para el acondicionamiento de la señal de entrada procedente de los botones. Al igual que en SYNCHRNZR se trata de la entidad utilizada en las prácticas de laboratorio de la asignatura. Esta entidad es necesaria puesto que las entradas por pulsador tienen una duración indeterminada, por lo que es necesario generar un único pulso de un ciclo de reloj cada vez que se pulsa el botón.

## Entidad

### Entradas

CLK : in STD\_LOGIC; -- Señal de reloj

SYNC\_IN : in STD\_LOGIC; -- Señal (sincrona)

Reset : in STD\_LOGIC; -- Reset asincrono

### Salidas

EDGE : out STD\_LOGIC; -- Indica cuando se ha producido un flanco negativo

## Arquitectura

La arquitectura de esta entidad consiste en un registro de desplazamiento que va almacenando los tres últimos valores que ha tomado la señal de entrada, de manera que se puede comprobar si hay un flanco comparando el estado de la señal en los dos ciclos anteriores de reloj.

signal sreg: std\_logic\_vector (2 downto 0); -- Se crea esta señal auxiliar

process (Reset,CLK)

begin

if Reset='0' then

sreg<=(others=>'0');

elsif rising\_edge(CLK) then

sreg<= sreg(1 downto 0) & sync\_in;

end if;

end process;

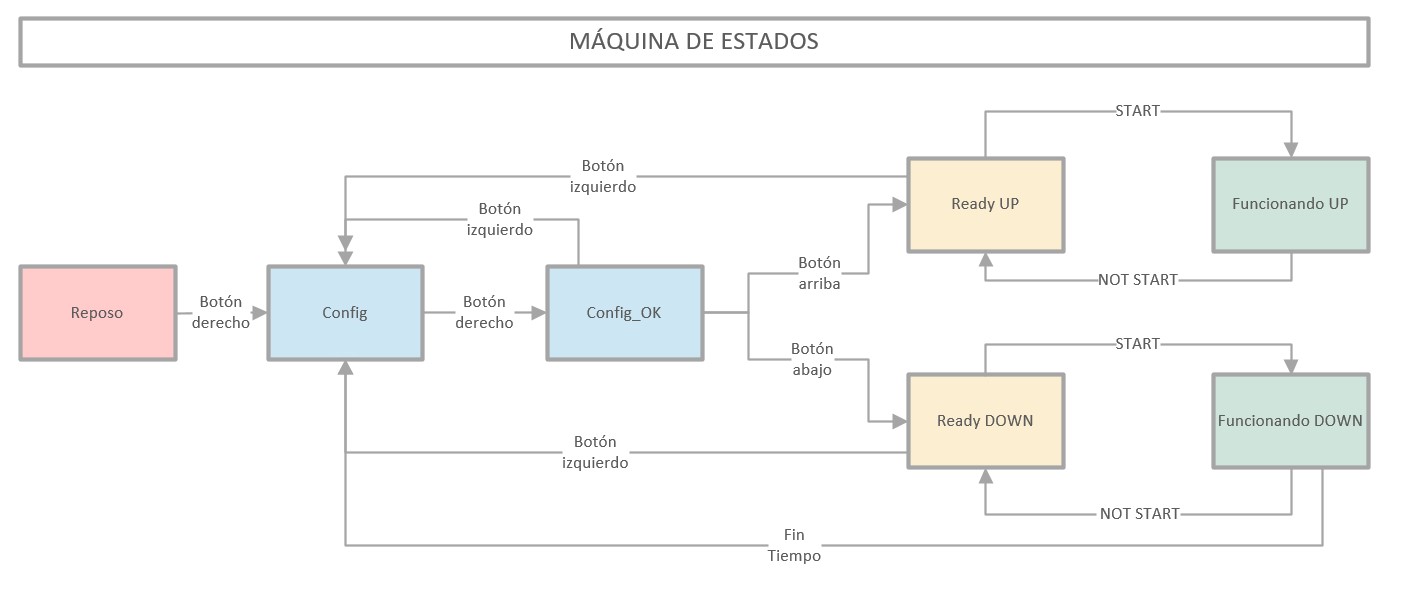
Se detectan flancos negativos de manera que para que haya flanco los valores del registro tienen que ser 100 (botón pulsado en el primer ciclo y sin pulsar en los dos últimos).

with sreg select

EDGE <= '1' when "100",

'0' when others;

# Entidad FSM (Máquina de estados finita)

Es la máquina de estados que coordina el funcionamiento del sistema.

## Entidad

### Entradas

TIME\_FIN : in STD\_LOGIC;

-- Se ha acabado el tiempo

START : in STD\_LOGIC;

-- Switch para pasar a funcionamiento

BUTTON\_CONFIG : in STD\_LOGIC;

-- Boton para pasar a configuracion y ready

BUTTON\_BACK : in STD\_LOGIC;

-- Boton para volver a la configuracion

BUTTON\_UP : in STD\_LOGIC;

-- Boton para seleccionar cuenta hacia arriba

BUTTON\_DOWN : in STD\_LOGIC;

-- Boton para seleccionar cuenta hacia abajo

RESET : in STD\_LOGIC;

-- Reset asincrono

CLK : in STD\_LOGIC;

-- Señal de reloj

### Salidas

UP\_NDOWN : out STD\_LOGIC;

-- Habilitar cuenta hacia arriba o hacia abajo (salida negada)

EN\_MODOS : out STD\_LOGIC;

-- Habilitar configuracion de velocidad e inclinacion

LOAD\_EN\_TIME : out STD\_LOGIC;

-- Habilitar configuracion de tiempo

COUNT\_EN\_TIME : out STD\_LOGIC;

-- Habilitar la cuenta

CRONO\_EN\_TIME : out STD\_LOGIC;

-- Habilitar CRONO

MUX\_SEL : out STD\_LOGIC;

-- Seleccionar o que se visualiza en los displays

leds : out std\_logic\_vector(6 downto 0)

## **Arquitectura**

### **Funcionamiento**

Los estados que forman parte de esta máquina de estados son los siguientes:

* Reposo: la máquina acaba de encenderse o resetearse. Desde este estado se pasa a la configuración pulsando el botón derecho.
* Configuración: en este estado el usuario puede configurar mediante los botones superior e inferior el tiempo que desea que funcione la cinta de correr. Una vez haya terminado de configurar el tiempo, se pasa a configuración\_ok pulsando el botón derecho.
* Configuacion\_ok: en este paso se tiene que elegir si se desea funcionar con un tiempo ascendente pulsando el botón superior (desde 0 hasta que se desee parar) o si se quiere funcionar con un tiempo descendente pulsando el botón inferior (desde el tiempo introducido anteriormente hasta 0). Si se pulsa el botón izquierdo, se vuelve a configuración (puede volver a configurar el tiempo deseado), mientras que si pulsa el botón derecho se pasa a ready.
* Listo (Ready): cada modo de funcionamiento tiene el suyo. El sistema está configurado y listo para comenzar a funcionar cuando se active START con el interruptor. Una vez más si se pulsa el botón izquierdo se vuelve a configuración.
* Funcionando: como se ha mencionado anteriormente, puede estar funcionando con una cuenta atrás de tiempo o con una cuenta hacia arriba. En ambos casos, mientras la máquina está en este estado, se puede configurar la velocidad de la cinta (subir de nivel con el botón superior y bajar con el inferior) y su inclinación (subir de nivel con el botón derecho y bajar con el izquierdo). En cualquier momento deja de funcionar si se desactiva START.

La máquina de estados es la encargada de ir haciendo funcionar unas entidades u otras, de manera que en función del estado en el que se encuentre, el funcionamiento del sistema es completamente distinto (por ejemplo: los botones realizan distintas acciones en función del contexto).

# Entidad MODOS

Esta entidad es la encargada de controlar el funcionamiento de los niveles de velocidad e inclinación. Para ello, determina cuales son las entradas de interés en cada caso y trabaja con la entidad INCREMENT para obtener las salidas deseadas.

## Entidad

### Generic

speed\_width : positive := 4;

-- Número de bits de los datos de salida de velocidad

incl\_width : positive := 4;

-- Número de bits de los datos de salida de inclinación

conversion\_speed : positive := 1;

-- Relación entre el nivel de velocidad y su correspondencia en km/h

conversion\_incl : positive := 1;

-- Relación entre el nivel de inclinación y su correspondencia en grados

max : positive := 15

-- Nivel máximo a alcanzar para no sufrir un overflow

### Entradas

SPEED\_UP : in STD\_LOGIC; -- Botón para subir de nivel de velocidad

SPEED\_DOWN : in STD\_LOGIC; -- Botón para bajar de nivel de velocidad

INCL\_UP : in STD\_LOGIC; -- Botón para subir de nivel de inclinación

INCL\_DOWN : in STD\_LOGIC; -- Botón para bajar de nivel de inclinación

CLK : in STD\_LOGIC; -- Señal de reloj

RESET : in STD\_LOGIC; -- Reset asíncrono

ENABLE : in STD\_LOGIC; -- Chip enable

### Salidas

SPEED : out STD\_LOGIC\_VECTOR (speed\_width-1 downto 0);

-- Control del motor de velocidad

INCL : out STD\_LOGIC\_VECTOR (incl\_width-1 downto 0);

-- Control del motor de inclinacion

SPEED\_DATA : out STD\_LOGIC\_VECTOR (speed\_width-1 downto 0);

-- Nivel de velocidad activo (dato para mostrar en pantalla)

INCL\_DATA : out STD\_LOGIC\_VECTOR (incl\_width-1 downto 0)

-- Nivel de inclinación activo (dato para mostrar en pantalla)

## Arquitectura

### Entidades empleadas

Incrementador (INCREMENT) : permite realizar el aumento y decremento de los niveles según los botones que se pulsen con un contador. Se controla el máximo y el mínimo y devuelve los niveles correspondientes en cada momento (realizando la conversión que fuera necesaria).

component INCREMENT is

Generic (

out\_width :positive ;

conversion: positive;

maximo: positive

);

Port (

ENTRY\_UP : in STD\_LOGIC; --'1' equals +1

ENTRY\_DOWN : in STD\_LOGIC; --'1' equals -1

CLK : in STD\_LOGIC;

RESET : in STD\_LOGIC;

ENABLE : in STD\_LOGIC;

OUTP : out UNSIGNED (out\_width-1 downto 0)

);

end component;

### Señales

Se han incluido estas dos señales para trabajar de forma interna.

signal speed\_level : unsigned (speed\_width-1 downto 0);

signal incl\_level : unsigned (incl\_width-1 downto 0);

### Asignaciones a las entidades

En esta entidad, se ha utilizado INCREMENT tanto para controlar los niveles de velocidad como para los de inclinación. Por eso se han hecho dos instanciaciones.

velocidad : INCREMENT

generic map (

out\_width => speed\_width,

conversion => conversion\_speed,

maximo => max

)

port map (

ENTRY\_UP => SPEED\_UP,

ENTRY\_DOWN => SPEED\_DOWN,

CLK => CLK,

RESET => RESET,

ENABLE => ENABLE,

OUTP => speed\_level

);

inclinacion : INCREMENT

generic map (

out\_width => incl\_width,

conversion => conversion\_incl,

maximo => max

)

port map (

ENTRY\_UP => INCL\_UP,

ENTRY\_DOWN => INCL\_DOWN,

CLK => CLK,

RESET => RESET,

ENABLE => ENABLE,

OUTP => incl\_level

);

### Implementación

process (CLK)

begin

if rising\_edge (CLK) then

if ENABLE = '1' then

SPEED\_DATA <= STD\_LOGIC\_VECTOR(speed\_level);

SPEED <= STD\_LOGIC\_VECTOR(speed\_level / conversion\_speed);

else

SPEED\_DATA <= (others => '0');

SPEED <= (others => '0');

end if;

if ENABLE = '1' then

INCL\_DATA <= STD\_LOGIC\_VECTOR(incl\_level);

INCL <=STD\_LOGIC\_VECTOR(incl\_level / conversion\_incl);

else

INCL\_DATA <= (others => '0');

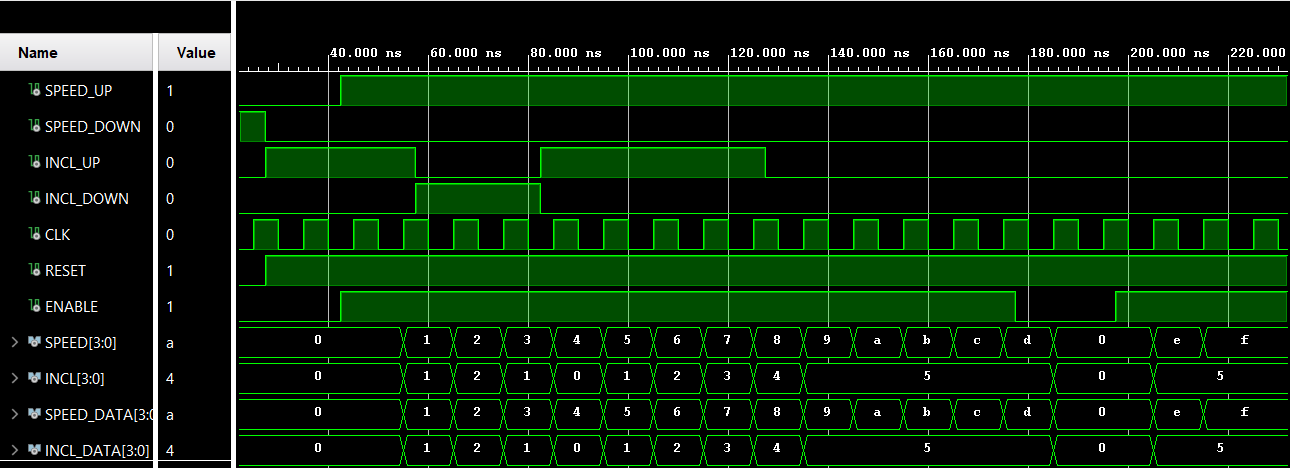
INCL <= (others => '0');

end if;

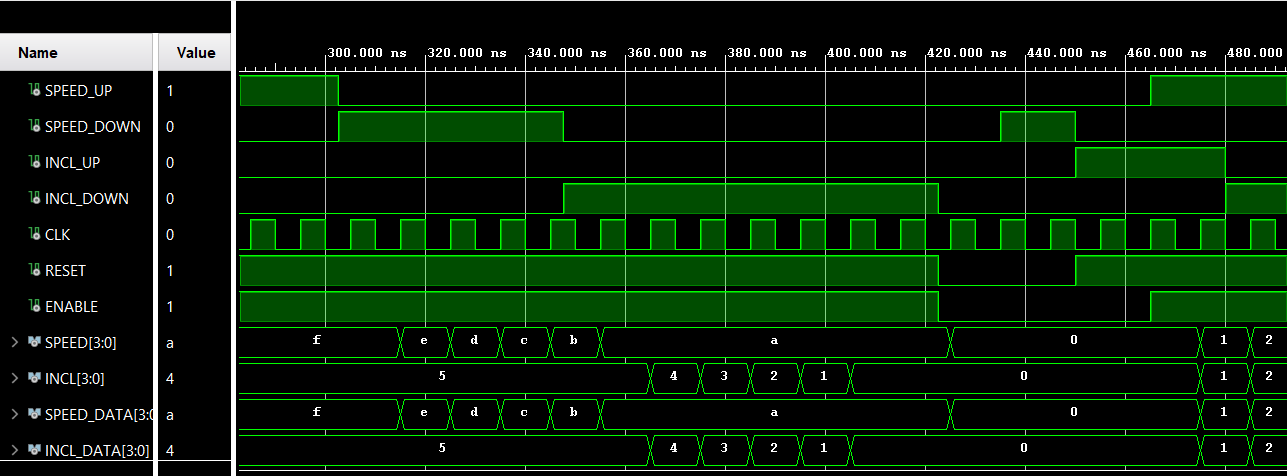
end if;

end process;

## Simulaciones



Al igual que en CRONO, a la vez que se comprueba el correcto funcionamiento de la entidad MODOS, también se comprueba la aplicación de INCREMENT. Aquí se puede ver cómo hasta que no se ponen a nivel alto tanto el RESET como el ENABLE, no importa qué botones se esten pulsando. También se observa cómo los valores se quedan dentro de los límites establecidos. Observando que cuando se llega el mínimo, aunque se siga pulsando el botón de bajar los niveles no van a disminuir y lo mismo ocurre al alcanzar el máximo. Todas las salidas se actualizan con el flanco positivo del reloj. Se aprecia como las salidas en SPEED y SPEED\_DATA (por ejemplo) coinciden, puesto que conversion = 1. Cuando ENABLE = 0, los valores vuelven a 0 (la cinta se para y deja de estar inclinada, no importando las entradas que esten activas), sin embargo, los valores de velocidad e inclinación que tenía antes de la parada se guardan, por lo que al volver a activarlo se vuelve a como estaba y la cuenta sigue a partir de ahí. Es una parada de seguridad, tras la que se puede seguir con el programa.



Por otra parte, si RESET = 0, los valores de velocidad vuelven a 0 pero esta vez, cuando se vuelve a activar si que se empieza la cuenta desde 0. Se trata del final del programa.

# Entidad CRONO

La entidad Crono tiene como objetivo funcionar como un reloj que pueda realizar cuentas tanto ascendentes, hasta un máximo fijado por los parámetros genéricos de su entidad o contar decreciendo el contador desde una carga asignada. La propia entidad, mediante el uso de componentes de otras entidades se encarga también del control de dicha configuración de carga.

## Entidad

### Generic

in\_time\_width : positive := 7;

-- Este valor es el ancho de datos de entrada, es decir de la carga

out\_time\_width : positive := 13;

-- Este valor es el ancho de los datos de salida

divide: positive:= 100000000;

-- Este valor es el encargado de fijar el valor para el cual el componente FREQ\_DIV generará un flanco positivo, a partir de la señal de reloj propia de la placa de 100MHz

conversion: positive:=30;

-- El valor conversion indica cuanto incrementará la carga por cada pulsación de entrada. Es decir, un pulso de boton de aumentar LOAD se reflejará internamente en la cuenta como la adición de 30 segundos

max\_time: positive:=5940

-- Es el máximo tiempo del reloj

### Entradas

UP\_INC : in STD\_LOGIC; -- Incremento de la carga

DOWN\_INC : in STD\_LOGIC; -- Decremento de la carga

UP\_NDOWN : in STD\_LOGIC; -- Habilitar cuenta hacia arriba o hacia abajo

CE : in STD\_LOGIC; -- Count enable

CLK : in STD\_LOGIC; -- Señal de reloj

RESET : in STD\_LOGIC; -- Reset asincrono

ENABLE : in STD\_LOGIC; -- Chip enable en la configuracion

LOAD\_ENABLE: IN STD\_LOGIC; -- WHEN '1' LOAD

### Salidas

TIMES : out STD\_LOGIC\_VECTOR (out\_time\_width-1 downto 0);

-- Salida del cronometro en segundos

LOAD\_OUT: out STD\_LOGIC\_VECTOR (in\_time\_width-1 downto 0);

-- Carga asíncrona

ENDING: out STD\_LOGIC

-- Flag de finalización de la cuenta, utilizado en la entidad de la máquina de estados

## Arquitectura

La arquitectura de la entidad se puede dividir en tres partes, la generación del pulso cada segundo, la modificación de la carga y por último el funcionamiento propio del reloj como cuenta ascendente y descendente.

### Señales

signal Load: UNSIGNED (in\_time\_width-1 downto 0);

signal load\_i : unsigned(Times'range);

Estas dos señales sirven para la carga, ya sea del componente de incremento y luego para la asignación dentro del process del propio CRONO

signal count\_i: unsigned(Times'range):=(others=>'0');

Señal interna para la cuenta en segundos, que al final será asignada a la salida de la cuenta.

signal clk\_1\_sec: std\_logic ;

Señal que funciona como salida del divisor de frecuencia y actúa como un pulso cada segundo

### Configuración de la Carga

La carga se configura mediante el uso de un component del tipo INCREMENT:

increment\_load: INCREMENT

generic map(

out\_width => in\_time\_width,

conversion=>conversion,

maximo=>max\_time

)

port map(

ENTRY\_UP=>UP\_INC,

ENTRY\_DOWN=>DOWN\_INC,

CLK=>CLK,

RESET=>RESET,

ENABLE=>LOAD\_ENABLE,

OUTP=>LOAD

);

### Configuración de la frecuencia de reloj

La configuración de la frecuencia para conseguir un flanco positivo cada segundo se consigue con el componente FREQ\_ DIV:

component FREQ\_DIV is

Generic(

DIVIDE : positive := 10

);

Port (

CLK\_IN : in STD\_LOGIC;

RESET: in std\_logic ;

CLK\_OUT : out STD\_LOGIC

);

end component;

### Cuenta ascendente y descendente

La funcionalidad se realiza mediante un process up\_down\_counter:

process(CLK,clk\_1\_sec, RESET,LOAD\_ENABLE)

Como lista de sensibilidad se incluyen las señales de reloj y las entradas asíncronas

### ****Definición de Variables****

Estas variables son propias del process y se utilizan para asignaciones

variable ceros: unsigned(LOAD'length-1 downto 0):= (others=>'0');

variable final: std\_logic :='0';

-- se crea una variable para jugar con la logica que implica

variable maxi: unsigned (Times'range):=to\_unsigned(max\_time, Times'length);

### ****Código del reloj****

rising\_edge(clk\_1\_sec) THEN

IF ENABLE='1' THEN

if CE='1' THEN

if UP\_NDOWN='1' THEN

-- CONTADO HACIA ARRIBA DEL RELOJ HASTA máximo

count\_i<=(count\_i+1);

if count\_i > maxi-1 then

--debido a que count\_i es una señal, la comprobación de final debe hacerse para un valor anterior ya que así para el siguiente periodo ya valdrá 0 esta fuese una variable, la condicion de final sería la normal

count\_i<=maxi;

end if;

ELSIF UP\_NDOWN='0' and final='0' THEN --CONTADO HACIA ABAJO

load\_i<=load\_i-1;

count\_i<=load\_i;

if load\_i<=ceros then

--debido a que load\_i es una señal, la comprobación de final debe hacerse para un valor anterior ya que así para el siguiente periodo ya valdrá 0

final:='1';

end if;

end if;

end if;

end if;

end if;

ending<=final;

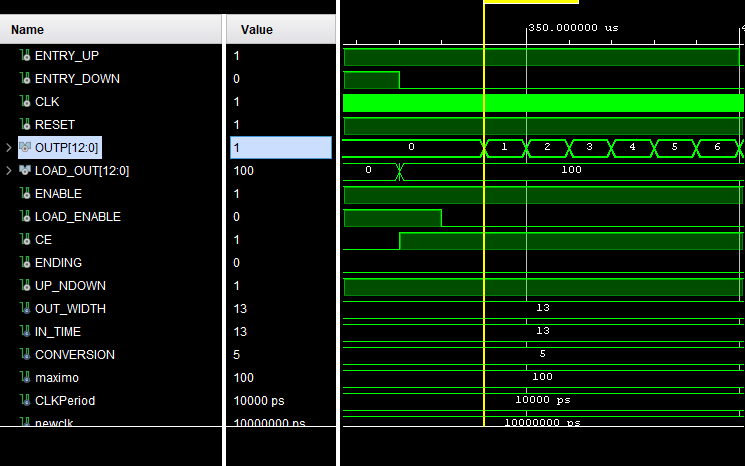
end process;

LOAD\_OUT<=STD\_LOGIC\_VECTOR(LOAD);

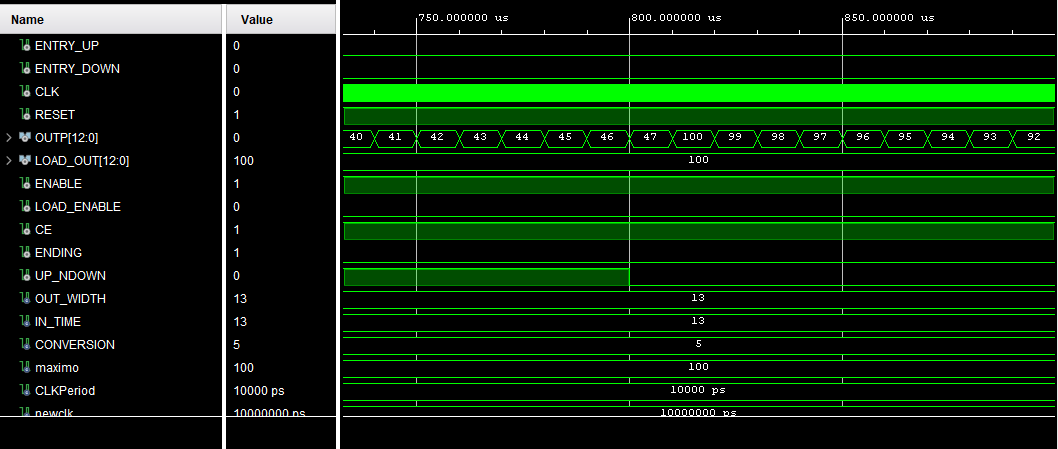
TIMES<=STD\_LOGIC\_VECTOR(count\_i);

## Simulaciones

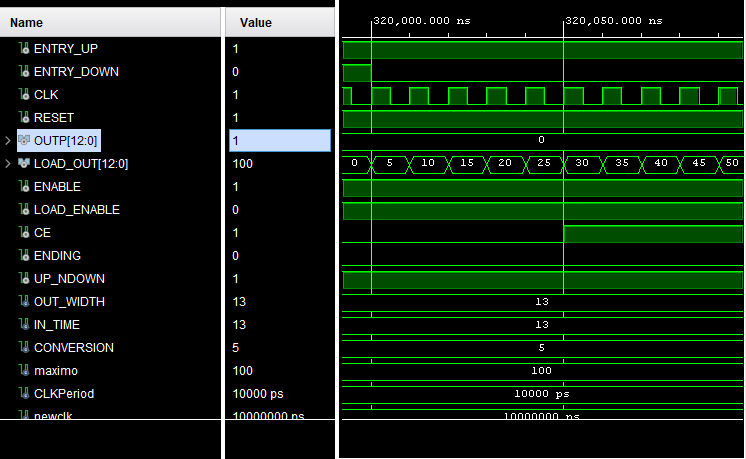
Se ha realizado un test bench para asegurar el correcto funcionamiento de la entidad. La cuenta se activa siempre y cuando se den las condiciones de CE= 1 ENABLE=1 y LOAD\_Enable=0 y este activo uno de los dos modos de cuenta.



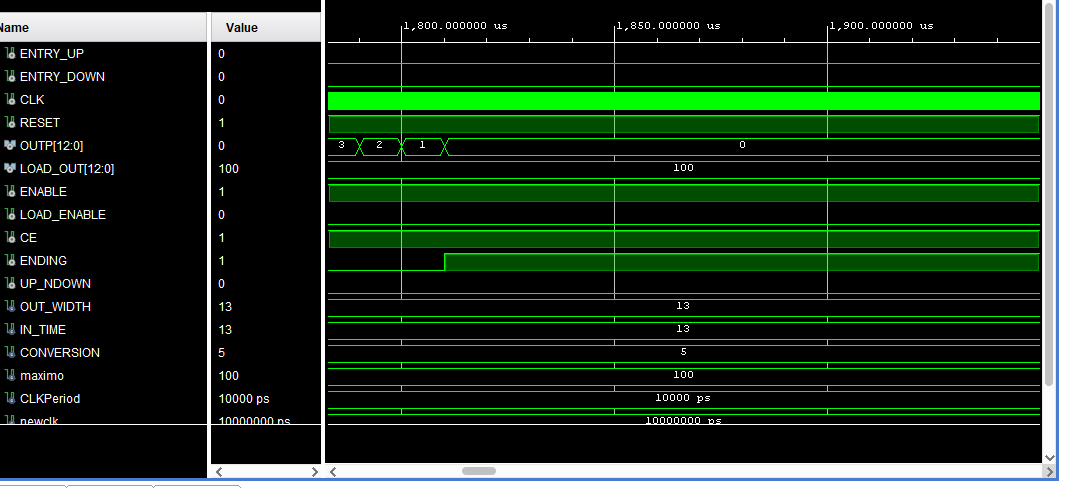
Se observa como cuando se activa la cuenta negativa la arquitectura espera a que haya un ciclo del nuevo reloj para empezar a contar hacia a abajo desde la carga.



Se comprueba también el correcto funcionamiento del componente increment ya que la carga se incrementa con cada entrada en la cantidad fijada. Si se activan las dos entradas a la vez la carga no se modifica.



Una vez la carga llega a cero el contador se detiene y se activa la señal de finalización.



# - Entidad Increment

La función de esta entidad es incrementar una variable ante una entrada del sistema. Esta variable podrá ser incrementada o decrementada (según la entrada) entre unos valores mínimos y máximos y en saltos fijos (establecido en los genéricos).

## Entity

### Generic

out\_width :positive;

conversion: positive;

-- conversion para que una entrada implique x en la salida

maximo: positive

### Entradas

ENTRY\_UP : in STD\_LOGIC; -- '1' equals +1

ENTRY\_DOWN : in STD\_LOGIC; -- '1' equals -1

CLK : in STD\_LOGIC; -- Entrada de reloj

RESET : in STD\_LOGIC; -- Reset asincrono a nivel bajo

ENABLE : in STD\_LOGIC; -- Activación del chip

### Salidas

OUTP : out UNSIGNED (out\_width-1 downto 0)

-- Incremento total resultado de las diferentes entradas

## Arquitectura

architecture Behavioral of INCREMENT is

begin

incrementador: process (RESET,CLK)

variable increment: integer:=0;

variable count: integer:=0;

-- se ha escogido usar variables internas dentro del process para no lidiar con asignaciones después de los ciclos de reloj.

begin

if Reset='0' then -- reset de la salida y la cuenta interna

increment:=0;

count:=0;

elsif rising\_edge(CLK) and ENABLE='1' then –- cuenta síncrona

if ENTRY\_UP='1' and ENTRY\_DOWN='0' and increment<maximo then

count := count + 1;

increment := (count) \* conversion;

end if ;

if ENTRY\_DOWN='1'and ENTRY\_UP='0' and increment>0 then

count := count - 1;

increment := (count) \* conversion;

end if ;

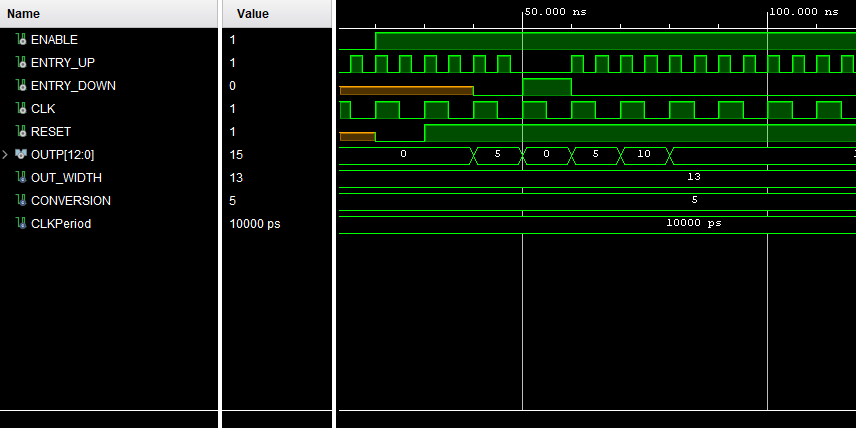
end if;

OUTP<= TO\_UNSIGNED (increment,OUTP'length) ;

end process;

end Behavioral;

## Simulaciones



En los resultados de la simulación podemos observar como el RESET a nivel bajo implica que no se realiza ningún incremento y se fija a 0 el valor de la salida. Una vez activado el nivel alto del RESET, la función del incremento de la carga se realizará con cada flanco de subida del reloj, siempre y cuando la señal de activación este a nivel lógico 1, al igual que el decremento, hasta llegar al máximo fijado, en este caso, 15.

# - Entidad FREQ\_DIV (Divisor de frecuencia)

Para el uso de los displays no se va a utilizar una frecuencia de 100MHz como tiene el reloj de la placa. Es más conveniente utilizar frecuencias mucho más bajas, que no llegan ni a los kHz. Por ello se crea esta entidad, para que esa parte del sistema utilice un reloj mucho más lento. Para poder ajustar posteriormente la frecuencia de reloj a lo que se quiera se ha implementado de forma que se puede alterar dicho valor cambiando el valor del genérico.

Debe tenerse en cuenta que el número de señales de reloj que pueden utilizarse en la placa es limitado. En este proyecto, por lo tanto, se limitará su uso al funcionamiento como señal de reloj de los displays y el decodificador de BDC a 7 segmentos asociado a ellos, funcionando el resto de la placa a la frecuencia de reloj original de la placa.

## Entidad

### Generic

DIVIDE : integer := 10;

-- factor por el que se divide la frecuencia del reloj de entrada, que habitualmente será el reloj de la placa, de 100MHz. El valor por defecto es 10, de manera que la frecuencia de salida sería de 10MHz.

### Ports

CLK\_IN : in std\_logic;

 -- señal de reloj de entrada, habitualmente el de la placa, de 100MHz

CLK\_OUT : out std\_logic;

-- señal de reloj de salida

RESET : std\_logic;

-- señal de reset.

Aunque en teoría no es necesaria la señal de reset, se añade por si ocurriese algún fallo completamente ajeno al funcionamiento del programa, como que por interferencias, el valor del contador que internamente utiliza la entidad pasase a tener un número negativo

## Arquitectura

Consiste en un contador cuyo valor se incrementa en una unidad en cada ciclo del reloj de entrada. Cuando el contador alcanza el valor especificado por el genérico "DIVIDE" la salida vale 1 durante un ciclo. La señal de reloj generada por lo tanto no es cuadrada, es rectangular, pero esto no tiene mayores consecuencias de cara a su uso como señal de reloj para otras entidades.

process (CLK\_IN, RESET)

begin

CLK\_OUT <= '0';

if (RESET = '0') then

counter <= 0;

elsif (rising\_edge(CLK\_IN)) then

counter <= counter +1;

if (counter = (DIVIDE-1)) then

counter <= 0;

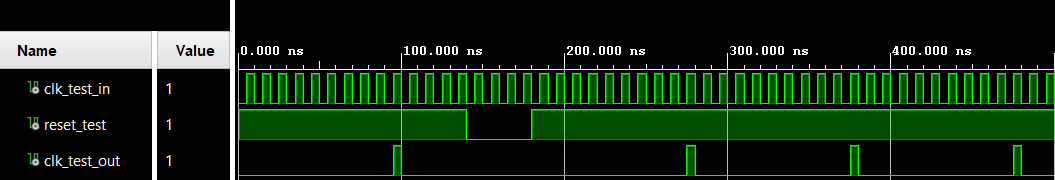
CLK\_OUT <= '1';

end if;

end if;

end process;

## Simulaciones

 Se trata de una entidad sencilla donde con un simple testbench se puede comprobar su funcionamiento. Se aprecia cómo cada 10 pulsos de reloj CLK\_IN, se obtiene un pulso en CLK\_OUT. Además, con el RESET se consigue reiniciar la cuenta de forma que una vez RESET = 1, se vuelven a empezar los 10 pulsos de CLK\_IN necesarios para obtener uno de CLK\_OUT.

# Entidad MUX2A1 (Multiplexor 2 a 1)

En esta entidad, puesto que en CRONO se realiza tanto la carga inicial del tiempo, como la cuenta del reloj propiamente, se ha realizado un multiplexor para determinar si se trata del tiempo de carga o del reloj.

## Entidad

### Generic

width : psoitive := 13

### Entradas

DATA1 : in std\_logic\_vector(width-1 downto 0);

DATA2 : in std\_logic\_vector(width-1 downto 0);

-- Dos entradas del ancho deseado (configurable mediante el genérico destinado a tal fin)

SEL : in std\_logic

entrada de selección de un bit que permita seleccionar entre las dos entradas de datos

### Salida

DATA\_OUTPUT : out std\_logic\_vector(width-1 downto 0);

## Arquitectura

Se implementa en esta ocasión una arquitectura de tipo BEHAVIORAL.

process (SEL)

begin

if (SEL = '1') then

DATA\_OUTPUT <= DATA2;

else

DATA\_OUTPUT <= DATA1;

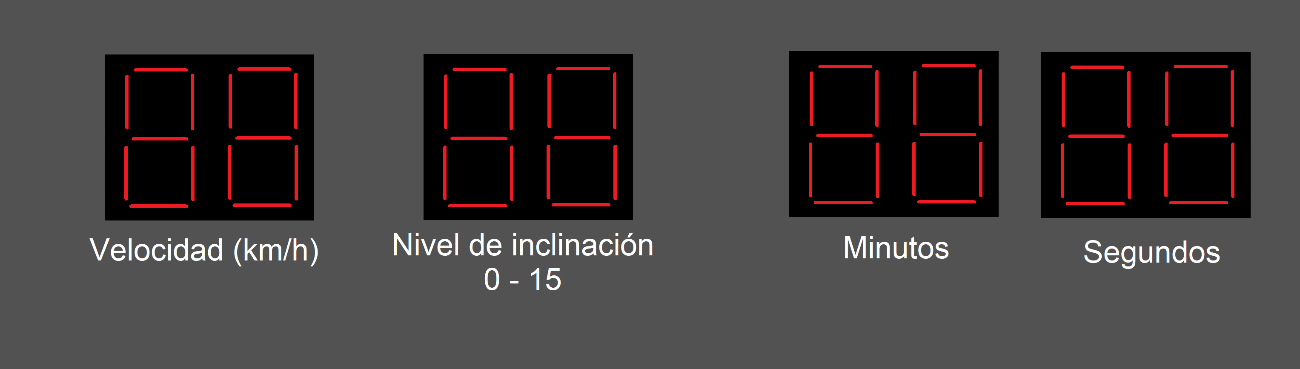
end if;

end process;

# Entidad DISP\_CTRL (Control de los displays)

Esta entidad es la entidad encargada de representar toda la información necesaria en los displays. Para ello, recibe los datos de interés de otras entidades en formato binario sin signo. Posteriormente, debe convertir los datos a BCD para poder representarlos en los displays. Adicionalmente, debe controlar que los displays se vayan encendiendo de uno en uno con la cifra correspondiente. Para hacer todo esto, esta entidad está dividida a su vez en entidades que realizan tareas de menor complejidad.

Aunque en la placa empleada para la implementación del proyecto todos los displays se encuentran juntos, en la realidad la representación de cara al usuario sería algo de la siguiente forma, como ya se adelantaba en la introducción del proyecto. No obstante, el orden de los displays es el mismo que en la imagen y el funcionamiento sería análogo.



## Entidad

### Generic

speed\_width : positive := 4;

-- Número de bits de los datos de velocidad

incl\_width : positive := 4;

-- Número de bits de los datos de inclinación

time\_width : positive := 13;

-- Número de bits de los datos de tiempos

digits : positive := 8

-- Número de dígitos de la placa

digits\_range : positive := 3

-- Rango para la expresion del numero de digitos de la placa en binario

### Entradas

SPEED : in STD\_LOGIC\_VECTOR (speed\_width-1 downto 0);

-- Dato de velocidad (0 a 16)

INCL : in STD\_LOGIC\_VECTOR (incl\_width-1 downto 0);

-- Dato de inclinación (0 a 16)

TIME\_DATA : in STD\_LOGIC\_VECTOR (time\_width-1 downto 0);

-- Dato de tiempo (en segundos)

CLK : in STD\_LOGIC);

-- Señal de reloj

RESET : in std\_logic;

-- Señal de RESET asincrono

### Salidas

DISP\_SEL : out STD\_LOGIC\_VECTOR (digits-1 downto 0);

-- Selección del dígito (ira rotando para encender cada vez un digito)

DISP\_DATA : out STD\_LOGIC\_VECTOR (6 downto 0); -- 7 segmentos

## Arquitectura

### Funcionamiento

La entidad DISP\_CTRL es una entidad que une una serie de entidades que son las que realizan cada una de las tareas. Es por ello que se emplea una arquitectura estructural.

Por una parte es necesario convertir los datos recibidos a valores de una sola cifra y a BCD. Para ello se emplea la entidad DEC2BCD (Decimal a BCD), que recibe números codificados en binario de hasta dos cifras obteniendo una cifra por separado en cada una de las salidas. Estas salidas en BCD ya pueden ser interpretadas posteriormente por el decodificador de BCD a 7 segmentos.

Nótese que se ha hablado de que los datos recibidos son minutos y segundos, pero la entrada de esta entidad DISP\_CTRL es el tiempo en segundos. Para ello se ha creado una entidad (TIME\_CONV) que convierte los segundos a minutos y segundos.

Todo esto permite hacer llegar a los displays la información necesaria para el control de los 7 segmentos. Sin embargo, como solo se puede controlar un display de 7 segmentos cada vez, hay que añadir una entidad que tiene una doble funcionalidad: por un lado permite elegir cuál de los displays está encendido en cada momento y por otra parte selecciona que datos llegan al decodificador de BCD a 7 segmentos. De esta forma se puede utilizar un único decodificador en lugar de que cada uno de los dígitos tenga asociado uno.

Para lo anterior, la frecuencia de funcionamiento puede ser mucho menor de 100MHz, puesto que el ojo humano a partir de unas decenas de hercios no va a percibir que los displays no están encendidos todo el tiempo y que se van encendiendo de uno en uno. Para utilizar una frecuencia menor se emplea un divisor de frecuencia.

### Señales

signal dig\_sel2decod\_and\_mux : std\_logic\_vector (digits\_range-1 downto 0);

signal mux2dcdr : std\_logic\_vector(3 downto 0);

signal internal\_clk : std\_logic;`

signal speed7b : std\_logic\_vector(6 downto 0);`

signal incl7b : std\_logic\_vector(6 downto 0);`

signal data1 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data2 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data3 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data4 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data5 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data6 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data7 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal data8 : std\_logic\_vector(3 downto 0);`

signal minutos : std\_logic\_vector(6 downto 0);`

signal segundos : std\_logic\_vector(6 downto 0);`

### Entidades empleadas

* TIME\_CONV (convertidor de tiempo): separa el tiempo (que se trabaja en segundos) en los minutos y segundos correspondientes (formato de reloj).

conversor\_tiempo : TIME\_CONV

Generic map(

input\_width => time\_width

)

Port map(

DATA\_IN => TIME\_DATA,

CLK => CLK,

MIN => minutos,

SEC => segundos

);

* DEC2BCD (Convertidor de binario a decenas y unidades): separa los números en decenas y unidades (tanto los niveles de velocidad e inclinación como el tiempo) para mostrar cada dígito en un display.

speed\_BCD\_conversion : DEC2BCD Port map(

DATA\_IN => speed7b,

CLK => CLK,

BCD1 => data1, --Decenas

BCD2 => data2 --Unidades

);

incl\_BCD\_conversion : DEC2BCD Port map(

DATA\_IN => incl7b,

CLK => CLK,

BCD1 => data3, --Decenas

BCD2 => data4 --Unidades

);

minutes\_BCD\_conversion : DEC2BCD Port map(

DATA\_IN => minutos,

CLK => CLK,

BCD1 => data5, --Decenas

BCD2 => data6 --Unidades

);

seconds\_BCD\_conversion : DEC2BCD Port map(

DATA\_IN => segundos,

CLK => CLK,

BCD1 => data7, --Decenas

BCD2 => data8 --Unidades

);

* DIV\_FREC (divisor de frecuencia): permite utilizar una frecuencia más baja que la del reloj de la placa para el control de los displays de 7 segmentos.

divisor\_de\_frecuencia : FREQ\_DIV

Generic map(

DIVIDE => 10000 -- Este valor se ha cambiado a 2 para el TESTBENCH

)

Port map(

CLK\_IN => CLK,

RESET => RESET,

CLK\_OUT => internal\_clk

);

* DIG\_SEL (selector de dígitos): selecciona un dígito cada vez.

selector\_de\_digito : DIG\_SEL Port map(

CLK => internal\_clk,

RESET => RESET,

UINT\_SEL => dig\_sel2decod\_and\_mux,

BIN\_SEL => disp\_sel

);

* MUX (multiplexor): permite seleccionar los datos que recibe el decodificador de BCD a 7 segmentos, es decir, determina qué dato va en cada display.

multiplexor : MUX Port Map(

DATA\_IN1 => data1,

DATA\_IN2 => data2,

DATA\_IN3 => data3,

DATA\_IN4 => data4,

DATA\_IN5 => data5,

DATA\_IN6 => data6,

DATA\_IN7 => data7,

DATA\_IN8 => data8,

SEL => dig\_sel2decod\_and\_mux,

OUTPUT => mux2dcdr

);

* DCDR7SEG (Decodificador de BCD a 7 segmentos): manejo de los displays (según el número que se quiere representar, se activan unos segmentos u otros).

decod7seg : DCDR7SEG Port map(

code => mux2dcdr,

led => DISP\_DATA

);

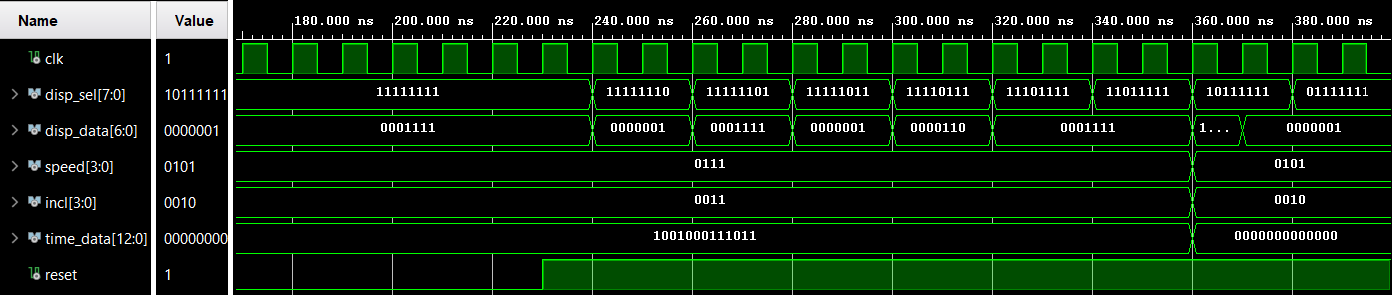
### Displays en funcionamiento

En las siguientes imágenes a "cámara lenta" se puede apreciar como se van iluminando los displays de uno en uno gracias a la selección hecha por DISP\_SEL. Mientras que se ilumina cada uno de los displays, en paralelo se introducen los datos adecuados en el decodificador de BCD a 7 segmentos gracias al multiplexor de 8 entradas.

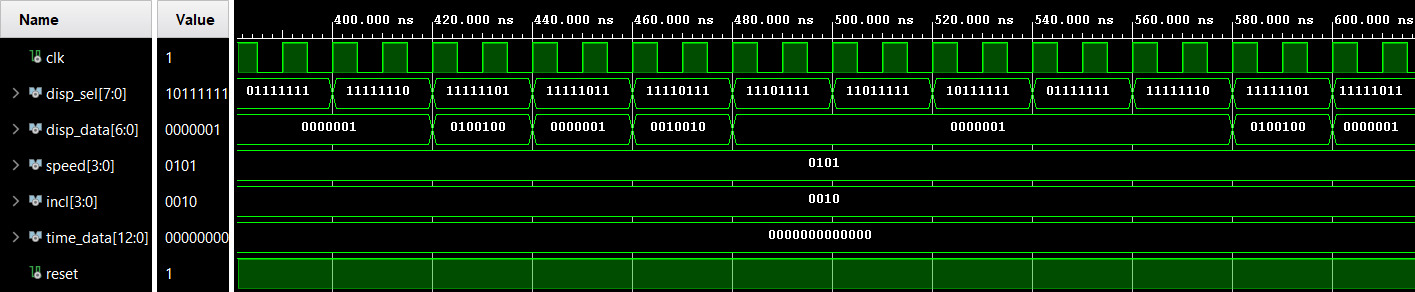
Imagen de la pantalla de un video juego

Descripción generada automáticamente con confianza baja \*Debido a la velocidad a la que cambian los displays (a pesar de que incluso se redujo para poder grabar el video) en algunas de las imágenes se ven dos displays encendidos a la vez. Es en cierto modo el efecto que se pretende conseguir de cara al ojo humano, haciendo que parezca que todos los displays están encendidos a la vez.

## Simulaciones

 Con el testbench se puede ver cómo mientras RESET = 0, ningún display se encuentra activo, por lo que no se va a ver nada en la pantalla. Una vez RESET = 1:

* DISP\_SEL va cambiando (11111110, 11111101, etc), activando (a nivel bajo) el display correspondiente en cada momento.
* DISP\_DATA se encarga de encender los leds correspondientes al número que tiene que mostrar en el display activo.

 Así por ejemplo, cuando SPEED = 0101 (05), INCL = 0010 (02) y TIME\_DATA = 0000000000000 (00:00):

* Cuando DISP\_SEL = 11111110, en el display de la izquierda se activan los segmentos correspondientes a un 0 y cuando DISP\_SEL = 11111101, en el display contiguo se activan los segmentos correspondientes a un 5. Mostrando de forma conjunta la velocidad 05.
* De igual forma cuando DISP\_SEL = 11111011, en el display de la izquierda se activan los segmentos correspondientes a un 0 y al activar DISP\_SEL = 11110111, en el display contiguo se activan los segmentos correspondientes a un 2. Mostrando de forma conjunta la inclinación 02.

Así se va actualizando y mostrando la información correspondiente en cada display y cuando llega a la derecha vuelve a empezar el ciclo. De esta forma también se observa cómo cuando los valores de entrada cambian, pueden tardar un poco en actualizarse, o no hacerlo de izquierda a derecha, puesto que la selección de dígitos sigue su ciclo. Sin embargo, esto no supone ningún problema puesto que se hace a una frecuencia muy elevada, no siendo perceptible para el ojo humano.

\*NOTA: el divisor de frecuencia ha sido reconfigurado para el test para poder apreciar los cambios en un menor tiempo. En realidad, la velocidad de actualización de los displays sería del orden de 1000 veces superior.

# - Entidad TIME\_CONV (Convertidor a minutos y segundos)

Puesto que a la hora de contar se trabaja en segundos, es necesario convertir esos valores a minutos y segundos para poder expresarlos en los displays de una forma clara, en el formato de hora.

## Entidad

### Generic

input\_width : positive := 13 -- Ancho del tiempo de entrada. Por defecto es de 13 bits, porque permite representar hasta el equivalente a 99 minutos en segundos, que es el máximo tiempo que se puede representar con los displays de 7 segmentos disponibles en la placa

### Entradas

DATA\_IN : in std\_logic\_vector(input\_width-1 downto 0);

--Entrada de datos en segundos, procedentes de la entidad CRONOS

CLK : in std\_logic;

--Entrada de reloj

### Salidas

MIN : out std\_logic\_vector(6 downto 0); --Salida en minutos

SEC : out std\_logic\_vector(6 downto 0) -- Salida en segundos

Se emplea un ancho de 7 bits que es el que permite representar hasta 128 en decimal. Esto es porque para los displays no se va a poder emplear un ancho mayor.

## Arquitectura

La arquitectura internamente va a utilizar tres variables:

variable entrada : unsigned (DATA\_IN'range);

variable iminutos : unsigned (DATA\_IN'range);

variable isegundos : unsigned (DATA\_IN'range);

entrada := unsigned(DATA\_in);

-- se conveirten los datos de entrada a unsigned para poder hacer operaciones matematicas

iminutos := entrada/60;

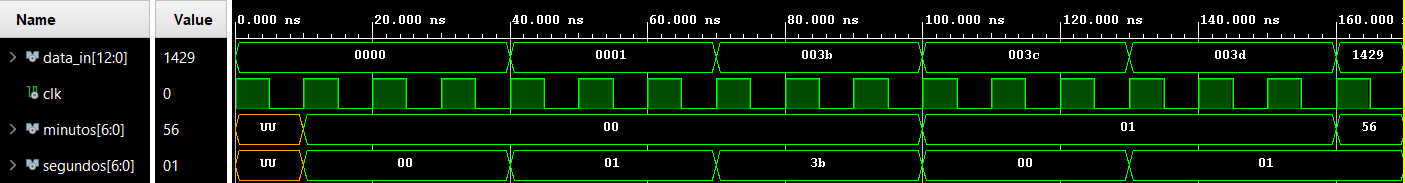
isegundos := entrada mod 60;

El tamaño de las entradas no es el mismo que el tamaño de las salidas, por lo que a las salidas solo deben asignarse tantos bits como ancho tengan estas últimas. Se asignan los bits más bajos. Los bits que quedan sin asignar, si se ha calculado bien el ancho de las salidas en función de los valores más altos que pueden resultar de las operaciones realizadas. En el caso concreto de este proyecto, el valor máximo de los segundos es 60 (se necesitan 6 bits) y el valor máximo de minutos no debería ser superior a 99 minutos (para lo que se requieren 7 bits, aunque no se comprueba en esta entidad que el número de minutos sea inferior a 99).

MIN <= std\_logic\_vector(iminutos(6 downto 0));

SEC <= std\_logic\_vector(isegundos(6 downto 0));

## Simulaciones

 A partir del testbench se puede observar cómo ante una entrada en segundos, te devuelve el valor convertido a minutos con sus segundos correspondientes. Así cada parte se asigna a una salida, que más tarde (con las conversiones necesarias de unidades y decenas) se podrá mostrar en el display en el formato de un reloj de minutos:segundos.

# - Entidad DEC2BCD (Convertidor a decenas y unidades)

Esta entidad se utiliza para convertir los valores con los que se trabaja (en binario), separando las decenas y las unidades para poder mostrar cada una en un display.

## Entidad

### Entradas

DATA\_IN : in std\_logic\_vector(6 downto 0); -- Entrada (numero de 0 a 99)

CLK : in std\_logic; -- Señal de reloj

### Salidas

BCD1 : out std\_logic\_vector(3 downto 0); -- Decenas

BCD2 : out std\_logic\_vector(3 downto 0) -- Unidades

## Arquitectura

A partir de la entrada, se calculan las decenas dividiendo dicho número entre 10, y las unidades con el módulo de 10 de este. Así, luego cada valor se asigna a una salida.

 process (clk)

variable decenas : unsigned (DATA\_IN'range);

variable unidades : unsigned (DATA\_IN'range);

variable entrada : unsigned (DATA\_IN'range);

begin

if rising\_edge(CLK) then

entrada := unsigned(DATA\_IN);

decenas := entrada/10;

unidades := entrada mod 10;

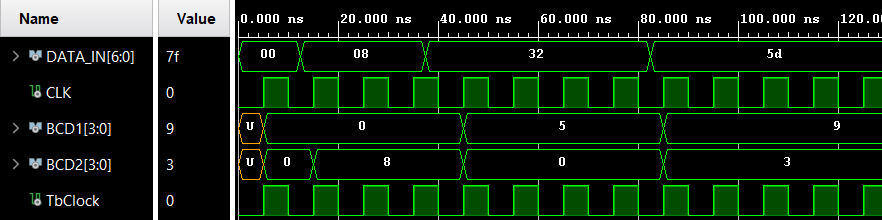
BCD1 <= std\_logic\_vector(decenas(3 downto 0));

BCD2 <= std\_logic\_vector(unidades(3 downto 0));

end if;

end process;

## Simulaciones

 En el testbech se observa como ante una entrada en binario de 7 bits, se obtiene su resultado en dos salidas: una que contiene las decenas de dicho número en decimal y la otra con las unidades.

# - Entidad DIG\_SEL (selección del dígito)

Para poder controlar todos los displays de 7 segmentos se debe ir iluminando uno cada vez (puesto que el control de cada uno de los segmentos es común para los 8 displays de la placa). Con el fin de ir seleccionando cada uno de los displays y la información que le debe llegar a cada uno (mediante un multiplexor) se utiliza esta entidad.

## Entidad

### Generic

DIGITS : positive:=8; -- numero de displays

DIGITS\_RANGE: positive:=3 -- bits necesarios para codificar el num displays

### Entradas

CLK : in std\_logic;

RESET : in std\_logic;

### Salidas

UINT\_SEL: out std\_logic\_vector (DIGITS\_RANGE-1 downto 0);

-- salida en binario (para utilizarla en multiplexor como entrada de selección)

BIN\_SEL : out std\_logic\_vector (DIGITS-1 downto 0)

-- seleccion del display

## Arquitectura

El funcionamiento es relativamente parecido al del divisor de frecuencia, con la diferencia de que esta vez la salida es el contador interno que el divisor de frecuencia utilizaba. Se crea un contador interno que va aumentando en una unidad en cada ciclo de reloj. El valor de ese contador representa el dígito que está seleccionado en cada momento.

Por una parte se debe escribir la salida en binario, para lo cual hay que implementar un decodificador que active una de las ocho líneas que controlan los terminales comunes de los displays. Aunque podría hacerse en una entidad separada, dada la sencillez e inmediatez del código se implementa directamente aquí mediante un proceso:

signal contador : integer := 0; -- Señal auxiliar

process(CLK)

begin

if (RESET = '0') then

contador <= 0;

elsif rising\_edge(CLK) then

contador <= contador + 1; -- Cada vez se va a seleccionar un display (del 0 al 7)

if (contador >= DIGITS-1) then

contador <= 0;

end if;

end if;

end process;

asignacion\_salida: process (CLK)

begin

if Reset='0' then

BIN\_SEL <= (others => '1');

UINT\_SEL <= (others=> '1');

elsif rising\_edge (CLK) then

BIN\_SEL <= (others => '1');

BIN\_SEL(contador) <= '0'; -- Se pone a 0 el bit correspondiente al display seleccionado y los demas a 1

UINT\_SEL <= std\_logic\_vector(to\_unsigned(contador, DIGITS\_RANGE));

-- Se convierte ese valor a binario

end if;

end process;

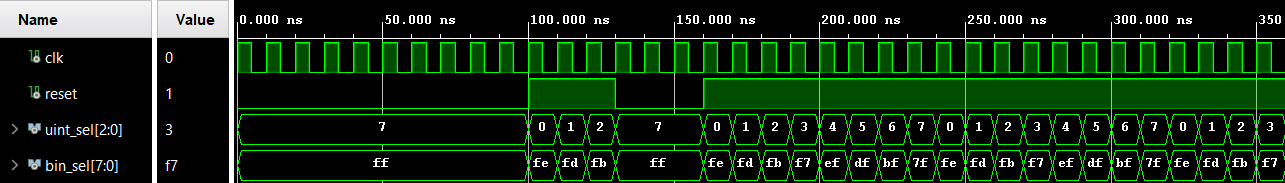
Como se puede observar se ha implementado también en el mismo proceso la asignación de la salida para la selección en el multiplexor, que es directamente el valor del contador convertido a std\_logic\_vector. Por otra parte, cuando RESET se encuentra activo se ponen todas las salidas a 1 para que no se encienda ningún display. La salida para la selección del canal mediante el multiplexor (UINT\_SEL) se pone toda a 1, lo que implica escoger un canal en el multiplexor, pero esto de cara al usuario es irrelevante porque al estar apagados los displays no se verá la información seleccionada.

### Funcionamiento de la selección de dígitos

Imagen de la pantalla de un video juego

Descripción generada automáticamente con confianza baja Se muestra como se van seleccionando los displays de uno en uno. (En algunas de las imágenes aparecen dos iluminados por la velocidad a la que cambian. Este de hecho es el efecto que se quiere conseguir de cara al ojo humano).

## Simulaciones

 Gracias al testbench se puede comprobar como cuando RESET = 0, no se encuentra ningún display seleccionado, por lo que UINT\_SEL = 7 y BIN\_SEL = ff. Sin embargo, una vez RESET = 1, a cada flanco ascendente del reloj se va seleccionando un display, empezando por 0 (en binario fe, puesto que se trata del primer display), hasta llegar al 7 (en binario 7f), desde donde vuelve otra vez a 0, empezando el ciclo de nuevo.

# - Entidad MUX (Multiplexor)

Se trata de un multiplexor con 8 entradas y 1 salida. Es una entidad puramente combinacional y por ello no es necesario que disponga ni de RESET ni de señal de reloj. Se encarga de elegir qué entra al decodificador de BCD a 7 segmentos.

## Entidad

### Generic

width : positive := 3

-- seleccionar el ancho de las entradas y por lo tanto de la salida también

### Entradas

DATA\_IN1 : in STD\_LOGIC\_VECTOR (width-1 downto 0);

DATA\_IN2 : in std\_logic\_vector (width-1 downto 0);

DATA\_IN3 : in STD\_LOGIC\_VECTOR (width-1 downto 0);

DATA\_IN4 : in std\_logic\_vector (width-1 downto 0);

DATA\_IN5 : in STD\_LOGIC\_VECTOR (width-1 downto 0);

DATA\_IN6 : in std\_logic\_vector (width-1 downto 0);

DATA\_IN7 : in STD\_LOGIC\_VECTOR (width-1 downto 0);

DATA\_IN8 : in std\_logic\_vector (width-1 downto 0);

-- 8 entradas de datos del ancho que se indique en el genérico

SEL : in std\_logic\_vector (2 downto 0)

-- entrada de selección de 3 bits, para poder seleccionar entre las 8 entradas.

### Salidas

OUTPUT : out STD\_LOGIC\_vector(width-1 downto 0);

# Arquitectura

Se ha implementado una arquitectura de tipo DATAFLOW con un único with - select.

with SEL select

OUTPUT <= DATA\_IN1 when "000",

DATA\_IN2 when "001",

DATA\_IN3 when "010",

DATA\_IN4 when "011",

DATA\_IN5 when "100",

DATA\_IN6 when "101",

DATA\_IN7 when "110",

DATA\_IN8 when "111",

(others => '0') when others;

# - Entidad DCDR7SEG (Decodificador de BCD a 7 segmentos)

Se trata de un decodificador de BCD a 7 segmentos como los empleados en el laboratorio de la asignatura. La implementación en Hardware consiste simplemente en un decodificador. Esta entidad no tiene ninguna función adicional.

Al tratarse de un decodificador cuya lógica es completamente combinacional, sin ningún elemento de memoria, se puede implementar sin señal de reloj, siendo por lo tanto una entidad asíncrona.

## Entidad

### Entradas

code : IN std\_logic\_vector(3 DOWNTO 0);

-- Entrada en BCD. Tiene un ancho de 4 bits fijo, es decir, no se emplea un genérico porque este valor es siempre igual para el código BCD

### Salidas

led : OUT std\_logic\_vector(6 DOWNTO 0)

-- Salidas para el control de los displays de 7 segmentos. De nuevo no se utiliza un genérico para el ancho del vector porque el valor es siempre el mismo

## Arquitectura

Es una arquitectura de tipo DATAFLOW. Tan solo consiste en una condición implementada con with-select. En función de la entrada en BCD se traduce a los segmentos del display que se tienen que iluminar. Las salidas son a nivel bajo.

WITH code SELECT

led <= "0000001" WHEN "0000",

"1001111" WHEN "0001",

"0010010" WHEN "0010",

"0000110" WHEN "0011",

"1001100" WHEN "0100",

"0100100" WHEN "0101",

"0100000" WHEN "0110",

"0001111" WHEN "0111",

"0000000" WHEN "1000",

"0000100" WHEN "1001",

"1111110" WHEN others;

# Constraints (Restricciones)

Siguiendo la plantilla de la Nexys-4-DDR-Master, se han activado los componentes necesarios para trabajar con la placa.

### Clock signal

set\_property -dict { PACKAGE\_PIN E3 IOSTANDARD LVCMOS33 } [get\_ports CLK ]; #IO\_L12P\_T1\_MRCC\_35 Sch=clk100mhz

create\_clock -add -name sys\_clk\_pin -period 10.00 -waveform {0 5} [get\_ports CLK];

### Interruptores

Únicamente se emplea un interruptor, como medida de seguridad, para activar y desactivar el sistema.

set\_property -dict { PACKAGE\_PIN J15 IOSTANDARD LVCMOS33 } [get\_ports { START }]; #IO\_L24N\_T3\_RS0\_15 Sch=sw[0]

### LEDs

Los LEDs se han activado para la comprobación del correcto funcionamiento del sistema. De forma que unos (los centrales) muestran en que estado se encuentra el programa, y otros (los de los laterales) muestran en que nivel de velocidad e inclinación (en binario) se encuentra la máquina.

### Display 7 segmentos

Aquí se activan todos segmentos y todos los displays (8).

### Botones

Se van a necesitar tanto el botón del RESET, como los cuatro botones activados para avanzar en el programa y subir y bajar de niveles y el tiempo (el del medio no se usa).