## מעבדה לVHDL – מכונת מצבים גילוי רצף סיביות

היה עלינו לכתוב תוכנית שמזהה בכניסה את רצף הסיביות "1011".

כתבנו רכיב בVHDL מסוג מכונת מצבים (FSM) שעבור כל סיבית שהמערכת מזהה ברצף המערכת קופצת למצב הבא.

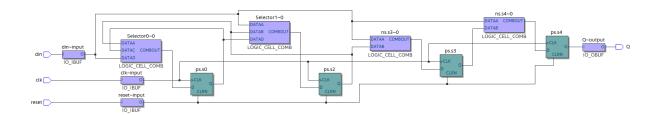
התוכנית:

```
library ieee;
use ieee.std_Logic_1164.all;
entity BitSequenceDetection is
din,reset,clk: in std logic;
Q: out std logic);
end;
architecture one of BitSequenceDetection is
type state is (s0,s1,s2,s3,s4);
signal ps,ns: state;
begin
process(clk,reset)
begin
if (reset = '0') then ps<=s0;</pre>
elsif (clk 'event and clk = '1') then ps<=ns; end if;</pre>
end process;
process (ps)
begin
case ps is
when s0 \Rightarrow Q \Leftarrow '0'; if (din = '1') then ns \Leftarrow s1; else ns \Leftarrow s0; end if;
when s1 => Q <= '0'; if (din = '1') then ns <= s1; else ns <= s2; end if;
when s2 => Q <= '0'; if (din = '1') then ns <= s3; else ns <= s0; end if;
when s3 \Rightarrow Q \leftarrow '0'; if (din = '1') then ns \leftarrow s4; else ns \leftarrow s2; end if;
when s4 \Rightarrow Q \Leftarrow '1'; if (din = '1') then ns \Leftarrow s1; else ns \Leftarrow s2; end if;
end case;
end process;
end;
```

המערכת שכתבנו נכתבה בצורת מכונת מצבים מסוג Moore מכיוון שהמוצא Q תלוי רק במצב הנוכחי בלבד.

בדרך כלל One Hot בדרך מכונת מערכת למכונת מערכת מערכת מערכת מסוג Quartus בפועל כלי הסינתזה של תוכנת כלומר, לכל מצב מוקצה דלגלג.

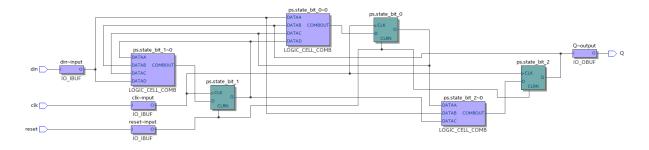
:Technology Map Viewer באמצעות FPGA: ניתן לראות את המימוש המלא שנצרב על ה



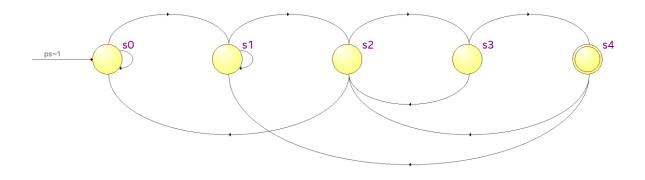
ניתן לראות בשרטוט שקיימים 4 דלגלגים, אשר כל דלגלג אחראי על גילוי סיבית אחת ברצף. באופן כזה לכל מצב מוגדר דלגלג (במקרה הזה ה-Quartus היה מכוון על מצב Auto בתכנון State Machine והמכונת מצבים שקיבלנו אינה מסוג One Hot מכיוון שהמערכת שלנו בעלת חמישה מצבים – חסר דלגלג אחד).

מכיוון שיש חמישה מצבים ניתן לייצג את כל המצבים באמצעות 3 דלגלגים בלבד ובכך לחסוך במשאבים. עושים זאת על ידי הגדרת Minimal Bits בהגדרות של כלי הסינתזה. חישוב מספר הדלגלגים שניתן באמצעותם לממש את המערכת:

$$[\log_2(5)] = 3$$



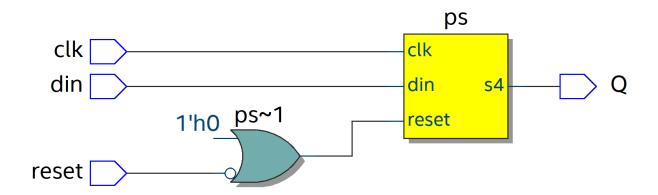
#### דיאגרמת מצבים של המערכת:



### טבלת מעברים של המערכת:

	Source State	Destination State	Condition
1	s0	s0	(!din)
2	s0	s1	(din)
3	s1	s1	(din)
4	s1	s2	(!din)
5	s2	s0	(!din)
6	s2	s3	(din)
7	s3	s2	(!din)
8	s3	s4	(din)
9	s <b>4</b>	s1	(din)
10	s <b>4</b>	s2	(!din)

### סכמת RTL:



# <u>Oימולציה – ModelSim</u>

בשלב זה ביצענו סימולציה בתוכנת ModelSim לקוד שכתבנו.

פקודות Script שהכנסנו לסימולציה:

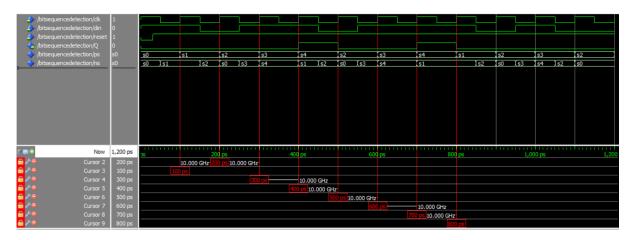
Force reset 0, 1 30ps

Force din 1, 0 150ps, 1 250ps, 0 450ps, 1 550ps, 0 850ps, 1 950ps, 0 1050ps

Run 1200ps

בנוסף הגדרנו אות שעון (clk) בתדר [T=100[psec]) בתדר (clk) עם

#### האותות שקיבלנו:



ניתן לראות את הדגימות מסומנות בCursor. סימנו את הדגימות הרלוונטיות למה שרצינו לבדוק כולל רצף בתוך רצף.