WGR-V Verilog Doku

Inhaltsverzeichnis

```
    Datei: rtl/peripherals/fifo.v

            Modul: fifo

    Datei: rtl/peripherals/gpio.v

            Modul: gpio

    Datei: rtl/peripherals/seq_multiplier.v

            Modul: seq_multiplier
```

Datei: rtl/peripherals/fifo.v

Modul: fifo

Kurzbeschreibung: Ein einfacher FIFO-Speicher.

Dieser FIFO (First-In-First-Out) Puffer speichert Daten mit einer konfigurierbaren Breite (DATA_WIDTH) und Tiefe (DEPTH). Daten werden über das wr_en Signal hineingeschrieben und über das rd_en Signal ausgelesen. Das Modul liefert die Signale empty und full, um anzuzeigen, ob weitere Lese- oder Schreibvorgänge möglich sind.

Parameter:

- DATA WIDTH Breite der gespeicherten Daten in Bits.
- DEPTH Anzahl der Einträge im FIFO.

Lokale Parameter:

• ADDR_WIDTH Breite der Adresszeiger basierend auf DEPTH.

Eingänge:

- clk Systemtakt.
- rst_n Aktiv-low Reset.
- wr_en Aktivierungssignal (Write-Enable) zum Schreiben in den FIFO.
- rd_en Aktivierungssignal (Read-Enable) zum Lesen aus dem FIFO.
- din Eingangsdaten mit Breite DATA_WIDTH.

Ausgänge:

- empty Signal, das anzeigt, ob der FIFO leer ist.
- full Signal, das anzeigt, ob der FIFO voll ist.
- dout Ausgangsdaten mit Breite DATA_WIDTH.

Source Code

```
`default nettype none
`timescale 1ns / 1ns
module fifo #(
 parameter DATA_WIDTH = 8,
 parameter DEPTH = 16
  ) (
    input wire
                                 clk,
    input wire
                                 rst_n,
    input wire
                                 wr_en,
    input wire
                                 rd_en,
   output wire
                                 empty,
    output wire
                                 full,
    input wire [DATA_WIDTH-1:0] din,
    output wire [DATA_WIDTH-1:0] dout
  );
 localparam ADDR_WIDTH = $clog2(DEPTH);
```

```
reg [ADDR_WIDTH :0]
                        rd_ptr;
reg [ADDR_WIDTH :0]
                      wr_ptr;
reg [DATA_WIDTH-1:0] mem[0:DEPTH-1];
reg wr_en_prev;
reg rd_en_prev;
wire [ADDR_WIDTH: 0] next_wr;
assign empty
               = (rd_ptr == wr_ptr);
assign full
               = (wr_ptr[ADDR_WIDTH]
                                       != rd_ptr[ADDR_WIDTH]) &&
                  (wr_ptr[ADDR_WIDTH-1:0] == rd_ptr[ADDR_WIDTH-1:0]);
assign next_wr = (wr_ptr
                          + 1);
always @(posedge clk or negedge rst_n)
begin
  if (!rst_n)
 begin
    wr ptr <= 0;
    rd_ptr <= 0;
    wr_en_prev <= 0;</pre>
    rd_en_prev <= 0;
  else
  begin
    wr_en_prev <= wr_en;</pre>
    rd_en_prev <= rd_en;
    if (wr_en && !wr_en_prev && !full)
      mem[wr_ptr[ADDR_WIDTH - 1: 0]] <= din;</pre>
      wr_ptr <= next_wr;</pre>
    end
    if (rd_en && !rd_en_prev && !empty)
    begin
      rd_ptr <= rd_ptr + 1;
    end
  end
end
assign dout = empty ? {DATA_WIDTH{1'b0}} : mem[rd_ptr[ADDR_WIDTH - 1 : 0]];
```

endmodule

Datei: rtl/peripherals/gpio.v

Modul: gpio

Kurzbeschreibung: GPIO Modul zur Steuerung allgemeiner I/O.

Dieses Modul implementiert einen einfachen GPIO-Controller. Es unterstützt das Auslesen von Eingangspins und das Schreiben auf Ausgangspins über definierte Adressen. Die Richtungssteuerung (gpio_dir) ist derzeit nicht implementiert.

Eingänge:

- clk Systemtakt.
- rst_n Aktiv-low Reset-Signal.
- address Speicheradresse zur Auswahl der GPIO-Register.
- write_data Daten, die in die angesprochenen GPIO-Register geschrieben werden.

- we Schreibaktivierungssignal (Write-Enable).
- re Leseaktivierungssignal (Read-Enable).
- gpio_in Eingangssignale von den GPIO-Pins.

Ausgänge:

- read_data Ausgangsdaten basierend auf dem angesprochenen GPIO-Register.
- gpio_out Register zur Steuerung des Ausgangszustands der GPIO-Pins.
- gpio_dir GPIO-Richtungsregister (nicht implementiert).

Source Code

```
`default_nettype none
`timescale 1ns / 1ns
module gpio (
  input wire
                     clk,
  input wire
                     rst_n,
  input wire [7:0] address,
  input wire [31:0] write_data,
  output wire [31:0] read_data,
  input wire
  input wire
                     re,
  output reg [7:0] gpio_out,
  output reg [7:0] gpio_dir,
  input wire [7:0] gpio_in
);
  // No dir implemented at the moment
  localparam GPIO_DIR_BASE = 8'h00;
  localparam GPIO_IN_OFFSET
                            = 8'h04;
  localparam GPIO_OUT_OFFSET = 8'h08;
  localparam GPIO_OUT_STEP
                              = 8'h04;
  wire [2:0] pin_index = (address - GPIO_OUT_OFFSET) >> 2;
  assign read_data = (address == GPIO_IN_OFFSET) ? {24'd0, gpio_in} :
                     (address >= GPIO_OUT_OFFSET && address < (GPIO_OUT_OFFSET + (8 * GPIO_OUT_STEP)))
                     ? {31'd0, gpio out[pin index]} : 32'd0;
  always @(posedge clk or negedge rst_n)
  begin
    if (!rst_n)
    begin
      gpio_out <= 8'd0;</pre>
      gpio_dir <= 8'd0;</pre>
    end
    else
    if (we && address >= GPIO_OUT_OFFSET && address < (GPIO_OUT_OFFSET + (8 * GPIO_OUT_STEP)))
      gpio_out[pin_index] <= write_data[0];</pre>
    end
  end
```

$\verb"endmodule"$

Datei: rtl/peripherals/seq_multiplier.v

Modul: seq_multiplier

Kurzbeschreibung: Sequentieller Multiplikator.

Dieses Modul implementiert eine sequentielle Multiplikation zweier 32-Bit-Werte. Die Multiplikation erfolgt durch aufeinanderfolgende Additionen basierend auf den Bits des Multiplikators. Das Modul ist speicherabbildbasiert und kann über Adressen gesteuert werden: - MUL1_OFFSET: Erster Multiplikand. - MUL2_OFFSET: Zweiter Multiplikator (startet die Berechnung). - RESH_OFFSET: Höhere 32 Bits des Ergebnisses. - INFO_OFFSET: Gibt an, ob die Berechnung noch läuft (busy).

Lokale Parameter:

- INFO OFFSET Adresse für den Status (busy-Bit).
- MUL1_OFFSET Adresse für den ersten Multiplikanden.
- MUL2_OFFSET Adresse für den zweiten Multiplikator (startet Berechnung).
- RESH_OFFSET Adresse für die höheren 32 Bit des Ergebnisses.
- RESL_OFFSET Adresse für die niedrigeren 32 Bit des Ergebnisses.

Eingänge:

- clk Systemtakt.
- rst_n Aktiv-low Reset.
- address Speicheradresse für den Zugriff auf Register.
- write_data Daten, die in die ausgewählten Register geschrieben werden sollen.
- we Schreibaktivierungssignal (Write-Enable).
- re Leseaktivierungssignal (Read-Enable).

Ausgänge:

• read_data Zu lesende Daten basierend auf der Adresse.

Source Code

```
`default_nettype none
`timescale 1ns / 1ns
module seq_multiplier (
  input wire
                     clk,
  input wire
                     rst_n,
  input wire [ 7:0] address,
  input wire [31:0] write_data,
  output wire [31:0] read_data,
  input wire
                     we,
  input wire
                     re
);
 localparam INFO OFFSET = 8'h00;
 localparam MUL1_OFFSET = 8'h04;
 localparam MUL2 OFFSET = 8'h08;
 localparam RESH_OFFSET = 8'hOC;
 localparam RESL_OFFSET = 8'h10;
 reg [31:0] multiplicand;
 reg [31:0] multiplier;
 reg [63:0] product;
 reg [ 5:0] bit_index;
 reg
            busy;
  assign read_data = (address == INFO_OFFSET) ? {31'd0, busy} :
                     (address == MUL1_OFFSET) ? multiplicand :
                     (address == MUL2_OFFSET) ? multiplier
                     (address == RESH_OFFSET) ? product[63:32]:
                     (address == RESL OFFSET) ? product[31: 0]:
                     32'd0;
  always @(posedge clk or negedge rst_n)
 begin
```

```
if (!rst_n) begin
    multiplicand <= 32'd0;</pre>
    multiplier <= 32'd0;</pre>
    product <= 64'd0;</pre>
   bit_index <= 6'd0;</pre>
    busy
             <= 1'b0;
  end
  else
  begin
    if (we)
    begin
      case (address)
        MUL1_OFFSET: begin
          multiplicand <= write_data;</pre>
        end
        MUL2_OFFSET: begin
          multiplier <= write_data;</pre>
          product <= 64'd0;</pre>
          bit_index <= 6'd31;</pre>
          busy
                  <= 1'b1;
        end
      endcase
    end
    if (busy)
    begin
      if (multiplier[bit_index])
        product <= product + ((64'd1 << bit_index) * multiplicand);</pre>
      end
      if (bit_index == 0)
      begin
        busy <= 1'b0;
      end
      else
      begin
        bit_index <= bit_index - 1;</pre>
      end
    end
  end
end
```

endmodule