

# Proiect AC

Besoi David, Bolat Tayfun si Avram Sorin

November 23, 2025

## 1 SPI Bridge

### 1.1 Descriere generala

Modulul spi\_bridge implementeaza o interfata de comunicatie seriala sincrona de tip SPI (Serial Peripheral Interface) in configuratia Slave.

Acest modul serveste drept "pod" (bridge) intre un Master extern (ex: un microcontroller) si logica interna a perifericului FPGA. Scopul principal este de a serializa datele trimise de sistem catre exterior si de a deserializa datele primite de la Master, asigurand totodata sincronizarea semnalelor intre domeniile de ceas.

### 1.2 Specificatii protocol

Modulul este configurat conform urmatoarelor specificatii standard SPI:

- **Rol:** Slave (Receptioneaza ceasul si semnalul de selectie).
- **Mod de operare:** Mod 0 (CPOL = 0, CPHA = 0).
  - CPOL = 0: Linia de ceas (sclk) este in starea LOW (0) cand este inactiva.
  - CPHA = 0: Datele sunt esantionate (citite) pe primul front (crescator) si schimbate pe al doilea front (descrescator).
- **Ordinea bitilor:** MSB First (Cel mai semnificativ bit este transmis primul).
- **Dimensiune date:** Transferuri pe 8 biti (Octet).

### 1.3 Interfata Modulului (Porturi)

#### 1.3.1 Semnale de Sistem (Clock Domain Intern)

Nume Port	Tip	Descriere
Clk	Input	Ceasul sistemului intern (10 MHz). Toata logica interna este sincrona cu acest ceas.
Rst_n	Input	Reset asincron, activ pe nivel jos (Active Low).

### 1.3.2 Interfata SPI (Externa)

Nume Port	Tip	Descriere
Sclk	Input	Serial Clock. Ceasul generat de Master.
Cs_n	Input	Chip Select (Active Low). Activeaza interfata slave.
Mosi	Input	Master Out Slave In. Linia de date de intrare (scriere in periferic).
miso	Output	Master In Slave Out. Linia de date de iesire (citire din periferic). Iesire tri-state (Hi-Z cand CS e inactiv).

### 1.3.3 Interfata Interna (Catre Periferic)

Nume Port	Tip	Descriere
Data_out	Input	Byte-ul de date pregatit de periferic pentru a fi trimis catre Master.
Data_in	Output	Byte-ul de date receptionat complet de la Master.
Byte_sync	Output	Semnal de tip "strobe" (activ un ciclu de ceas clk) care indica finalizarea receptiei unui nou octet valid.

## 1.4 Descrierea Functionarii

### 1.4.1 Arhitectura Dual-Clock si Sincronizare (CDC)

Modulul utilizeaza o arhitectura bazata pe doua domenii de ceas distincte pentru a asigura functionarea corecta la frecvente ridicate ale sclk:

Logica interna se bazeaza pe detectia fronturilor semnalelor sincronizate:

- Domeniul SPI (Asincron): Logica de serializare/deserializare (registrele de deplasare shift\_in, shift\_out si numarul bit\_cnt) este comandata direct de semnalele sclk si cs\_n. Aceasta abordare elimina necesitatea esantionarii semnalului de ceas extern.
- Domeniul Sistem (Sincron): Interfata cu restul perifericului (byte\_sync, data\_in) este sincronizata la ceasul clk.
- Sincronizarea intre domenii: Transferul informatiei se realizeaza printr-un mecanism de "toggle synchronization". La finalizarea receptiei unui octet in domeniul SPI, un semnal indicator (byte\_done\_toggle) isi schimba starea. Acest semnal este trecut printr-un sincronizator cu trei etaje (sync\_1, sync\_2, sync\_3) in domeniul clk. Logica interna detecteaza tranzitia (sync\_2 != sync\_3) si genereaza pulsul byte\_sync, garantand validitatea datelor fara risc de metastabilitate.

### 1.4.2 Procesul de Receptie (MOSI)

1. Cat timp cs\_n este activ (LOW), la fiecare front crescator al sclk, bitul prezent pe linia mosi este shiftat in registrul shift\_in.

2. Numaratorul `bit_count` se incrementeaza.
3. Cand `bit_cnt` ajunge la valoarea 7 (octet complet), continutul este copiat intr-un buffer intermediar (`shift_buffer`), iar flag-ul de sincronizare `byte_done_toggle` este inversat pentru a notifica domeniul de ceas al sistemului.

### 1.4.3 Procesul de Transmisie (MISO)

1. **Initializare:** Imediat ce cs\_n devine activ (LOW), registrul shift\_out este incarcat cu valoarea data\_out. Bitul cel mai semnificativ (MSB) este plasat instantaneu pe linia miso.
2. **Deplasare:** La fiecare front descrescator al sclk, continutul registrului shift\_out este deplasat spre stanga, actualizand linia miso cu urmatorul bit.
3. Daca cs\_n este inactiv (HIGH), linia miso este fortata in stare de inalta impedanta (Hi-Z).

## 2 Instruction Decoder (instr\_dcd)

### 2.1 Descriere Generala

Modulul instr\_dcd (Instruction Decoder) reprezinta "creierul" logicii de comunicatie a perifericului. Acesta functioneaza ca un Automat Finit (FSM - Finite State Machine) care interpreteaza secventele de biti receptionate prin interfata SPI si le traduce in semnale de control pentru bancul de registri interni.

Rolul sau principal este de a decodifica pachetele de date in doua etape (Setup si Data), determinand tipul operatiei (Citire/Scriere), adresa tinta si gestionand fluxul de date bidirectional.

### 2.2 Structura Protocolului de Comanda

Decodorul interpreteaza primul octet al fiecarei tranzactii ca fiind un **Octet de Instructiune**. Semnificatia bitilor este descrisa mai jos:

Bit	Denumire	Descriere
7	R/W	Selecteaza tipul operatiei: 1 = Write (Scriere in registru) 0 = Read (Citire din registru)
6	Rezervat	Neutilizat in configuratia curenta. Bitul este ignorat de logica de decodificare.
5:0	Base Addr	Adresa de baza a registrului (0 - 63).

Table 1: Structura Octetului de Instructiune

## 2.3 Interfata Modulului (Porturi)

### 2.3.1 Semnale de Sistem

Nume	Tip	Descriere
Clk	Input	Ceasul sistemului (10 MHz). Logica FSM este sincrona cu acest ceas.
Rst_n	Input	Reset asincron (Active Low). Aduce automatul in starea IDLE.

### 2.3.2 Interfata catre SPI Bridge (Slave)

Nume	Tip	Descriere
Byte_sync	Input	Semnal puls (strobe). Indica faptul ca un nou octet a fost primit complet de la spi_bridge sau ca un octet a fost transmis.
Data_in	Input	Octetul de date primit de la Master (prin SPI Bridge).
Data_out	Output	Octetul de date ce va fi trimis catre Master (rezultatul unei citiri).

### 2.3.3 Interfata catre Bancul de Registri

Nume	Tip	Descriere
Read	Output	Semnal de control (Active High, puls). Initiaza o citire la adresa addr.
Write	Output	Semnal de control (Active High, puls). Initiaza o scriere la adresa addr.
Addr	Output	Adresa finala calculata (6 biti) pentru accesul la memorie/registri.
Data_read	Input	Datele citite din registri (raspuns la comanda read).
Data_write	Output	Datele ce trebuie scrise in registri (asociate cu comanda write).

## 2.4 Automatul de Stari (FSM)

Logica de control este implementata printr-un FSM cu doua stari principale:

### 2.4.1 Starea S\_IDLE (Faza de Setup)

- **Comportament:** Starea implicita. Asteapta semnalul byte\_sync de la SPI Bridge.
- **Actiune:** Cand byte\_sync devine activ, octetul prezent pe data\_in este salvat in registrul intern instr\_reg.
- **Tranzitie:** Trece automat in starea S\_SETUP.

### 2.4.2 Starea S\_SETUP (Faza de Date)

- **Comportament:** Asteapta al doilea byte\_sync, care indica sosirea octetului de date (pentru scriere) sau finalizarea transmiterii (pentru citire).
- **Decodificare Adresa:** Se preia adresa fizica direct din campul de adresa al instructiunii:

$$Adresa\_Finala = Adresa\_Instructiune[5 : 0]$$

Pentru a accesa octetul superior (High Byte) al unui registru de 16 biti, Master-ul trebuie sa adreseze direct locatia corespunzatoare (ex: \$Addr + 1\$), decodorul mapand direct bitii [5:0] pe magistrala de adrese addr1818.

- **Executie Comanda:**
  - Daca Bit 7 = 1 (Scriere): Se activeaza write si datele receptionate (data\_in) sunt puse pe magistrala data\_right.
  - Daca Bit 7 = 0 (Citire): Se activeaza semnalul read. Bancul de registri furnizeaza datele pe data\_read, care sunt salvate in data\_out\_reg pentru a fi transmise in tranzactia urmatoare.

## 3 REGS (Memoria de Configurare)

### 3.1 Descriere Generala

Modulul regs reprezinta memoria de configurare a perifericului. Este compus dintr-o serie de celule de memorie (flip-flops) organizate sub forma unor registri adresabili. Desi datele sunt transferate pe magistrala de 8 biti, registrii pot avea dimensiuni variabile (1, 8 sau 16 biti).

### 3.2 Harta Registrilor

Spatiul de memorie este adresabil pe 6 biti (0x00 - 0x3F). Registrii mai mari de 8 biti ocupa doua adrese consecutive (Little Endian).

Nume	Addr	Acc	Bit	Descriere
PERIOD	0x00	R/W	16	Defineste perioada semnalului PWM (nr. cicli ceas). 0x00: LSB, 0x01: MSB.
CNT_EN	0x02	R/W	1	Activare numarator intern (1=Pornit).
COMPARE1	0x03	R/W	16	Valoare prag pentru primul front PWM. 0x03: LSB, 0x04: MSB.
COMPARE2	0x05	R/W	16	Valoare prag secundara (pentru mod nealiniat). 0x05: LSB, 0x06: MSB.
CNT_RST	0x07	W	1	Reset sincron numarator (auto-curatare).
CNT_VAL	0x08	R	16	Read-Only. Valoarea curenta a numaratorului.
PRESCALE	0x0A	R/W	8	Divizorul de ceas ( $2^P_{RESCALE}$ ).
UP/DOWN	0x0B	R/W	1	1 = Incrementare (Up), 0 = Decrementare.

PWM_EN	0x0C	R/W	1	Activeaza iesirea fizica a semnalului PWM.
FUNC	0x0D	R/W	2	Bit 0: Stanga/Dreapta, Bit 1: Aliniat/Nealiniat.

Table 2: Harta Registrilor Perifericului

### 3.3 Detalii Implementare

- **Scrierea (Write):** Este sincrona cu frontul crescator al ceasului. Scrierea unui registru de 16 biti necesita doua tranzactii separate (LSB si MSB).
- **Citirea (Read):** Implementata folosind logica combinationala. Cand semnalul read este activ, multiplexorul selecteaza datele corespunzatoare adresei.
- **Auto-Clear:** Registrul counter\_reset se reseteaza automat pe 0 in urmatorul ciclu de ceas dupa ce a fost scris cu 1.

## 4 Counter (Unitatea de Baza de Timp)

### 4.1 Descriere Generala

Modulul counter reprezinta "inima" perifericului generator de PWM, oferind baza de timp necesara functionarii acestuia.

Acest modul este compus din doua elemente functionale distincte conectate in cascada:

1. **Prescaler-ul:** Un divizor de frecventa care incetineste ritmul de numarare.
2. **Numaratorul Principal:** Un contor pe 16 biti care incrementeaza sau decrementeaza valoarea curenta.

### 4.2 Specificatii Functionale

- **Rezolutie:** 16 biti (Valori intre 0 si 65535).
- **Scalare (Prescaling):** Divizor programabil pe 8 biti.
- **Directie de numarare:** Configurabila, Crescator (Up) sau Descrescator (Down).
- **Controlul Perioadei:** Limita superioara de numarare este setabila prin registrul period.

### 4.3 Interfata Modulului (Porturi)

#### 4.3.1 Semnale de Sistem

Nume	Tip	Descriere
Clk	Input	Ceasul sistemului. Toate tranzitiile sunt sincrone cu acest ceas.
Rst_n	Input	Reset asincron global (Active Low). Aduce numaratorul la 0.



### 4.3.2 Semnale de Control (Dinspre Registri)

Nume	Tip	Descriere
En	Input	Enable. Daca este 0, contorul ingheata la valoarea curenta.
count_reset	Input	Synchronous Reset. Reseteaza fortat valoarea la 0 la urmatorul front de ceas.
upnotdown	Input	1 = Numarare Crescatoare ( $0 \rightarrow Period$ ) 0 = Numarare Descrescatoare ( $Period \rightarrow 0$ )
prescale	Input	Valoarea divizorului de ceas (8 biti).
period	Input	Valoarea maxima de numarare (TOP).

## 4.4 Descrierea Functionarii Detaliata

### 4.4.1 Etapa de Scalare (Prescaler)

Pentru a permite controlul fin al duratei, exista un contor secundar (prescale\_cnt\_reg) care numara de la 0 pana la valoarea setata pe intrarea prescale. Cand acest contor atinge valoarea prescale, el se reseteaza si genereaza un semnal prescale\_tick.

Frecventa de actualizare a numaratorului principal este:

$$F_{counter} = \frac{F_{clk}}{prescale + 1}$$

### 4.4.2 Logica Numaratorului Principal

Numaratorul principal evolueaza doar la aparitia semnalului prescale\_tick:

- **Modul Crescator (upnotdown = 1):** Secventa este  $0 \rightarrow 1 \rightarrow \dots \rightarrow period \rightarrow 0$ .
- **Modul Descrescator (upnotdown = 0):** Secventa este  $\dots \rightarrow 2 \rightarrow 1 \rightarrow 0 \rightarrow period$ .

## 5 PWM\_GEN (Generatorul de Semnal)

### 5.1 Descriere Generala

Modulul pwm\_gen reprezinta etajul final al perifericului, responsabil pentru generarea efectiva a semnalului digital modulat in durata (PWM). Acesta primeste starea curenta a numaratorului si configuratia din registri, comparandu-le continuu pentru a decide starea logica a iesirii pwm\_out.

### 5.2 Moduri de Operare

Comportamentul este dictat de registrul FUNCTIONS:

#### 1. Aliniat la Stanga (Left Aligned):

- Semnalul porneste in starea HIGH (1) la inceputul perioadei ( $count = 0$ ).

- Comuta in LOW (0) cand numaratorul atinge valoarea compare1.

## 2. Aliniat la Dreapta (Right Aligned):

- Semnalul porneste in starea LOW (0).
- Comuta in HIGH (1) cand numaratorul atinge valoarea compare1 si ramane asa pana la final.

## 3. Nealiniat (Centrat/Definit intre limite):

- Semnalul este HIGH (1) doar in intervalul definit de compare1 si compare2.
- Relatie:  $compare1 \leq count\_val < compare2$ .

## 5.3 Interfata Modulului

Nume	Tip	Descriere
pwm_en	Input	Bit de activare a iesirii PWM (Master Switch).
Period	Input	Perioada semnalului (limita count_val).
Functions	Input	Registru de configurare a modului.
Compare1	Input	Valoare de prag principala (Duty Cycle/Start).
Compare2	Input	Valoare de prag secundara (Stop pentru modul Nealiniat).
Count_val	Input	Valoarea curenta a numaratorului.
pwm_out	Output	Semnalul PWM final, sintetizat si sincronizat.

## 5.4 Sincronizarea Iesirii (Glitch-Free)

Pentru a asigura un semnal curat, fara oscilatii tranzitorii (glitches) care pot aparea in circuitele combinational pure, rezultatul comparatiei interne este trecut printr-un **bistabil D (Flip-Flop)**. Iesirea pwm\_out se actualizeaza doar pe frontul crescator al ceasului clk, introducand o intarziere de exact 1 ciclu de ceas, dar garantand stabilitatea semnalului.