

Laboratório de Sistemas Digitais

Experimento 08

OBJETIVOS:

- Projetar e implementar, usando a linguagem VHDL, um sistema de controle de semáforos.
- Implementar contadores em VHDL.
- Fixar o uso de técnicas de projeto modular em VHDL, desenvolvendo grandes sistemas construídos utilizando outros sistemas menores, interligados entre si.

INSTRUÇÕES:

- O experimento deve ser realizado utilizando o ModelSim;
 - Cada experimento será avaliado por meio do relatório técnico e dos códigos submetidos pelo aluno, por meio da plataforma Aprender. Os códigos devem ser submetidos comprimidos em um único arquivo.
 - A sua simulação deve incluir o arquivo vhd contendo a entidade (*entity*), a arquitetura (*architecture*) do circuito e o arquivo vhd do *test bench* desenvolvido para simulá-los. Conforme descrito no guia de uso, o seu relatório deve conter os códigos, as telas de compilação e simulação do ModelSim e as formas de ondas obtidas com a simulação.
 - O relatório é individual e receberá uma nota de 0 a 10, considerando os seguintes aspectos:
 - Documentação do código, contida no relatório (pdf) e no código vhd - 20% da nota do projeto;
 - Compilação do código, apresentada no relatório do projeto e confirmado pelo código vhd - 10% da nota do projeto;
 - Simulação do código, apresentada no relatório do projeto e confirmado pelo código vhd - 70% da nota do projeto.
 - Os códigos VHDL das entidades e arquiteturas desenvolvidas neste experimento e no experimento anterior serão utilizadas em experimentos futuros para construir sistemas mais complexos.
-

QUESTÃO 01.

Implementar um contador módulo 100 com saída BCD, com entradas de 'reset' e 'load' síncronas, clock de 1 Hz e entrada de 'enable' (ativa em nível baixo). A caixa preta e o diagrama de blocos da arquitetura interna desse sistema são apresentados na Figura 1.

QUESTÃO 1

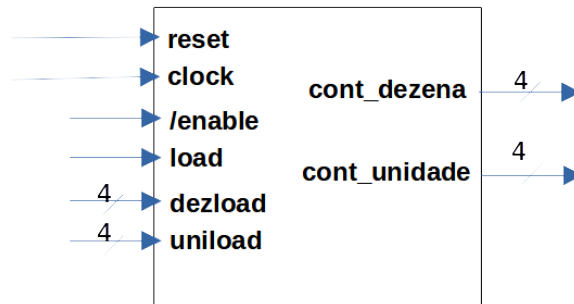


Figure 1: Caixa preta (a) do sistema a ser implementado na questão 1.

A entidade contador100 (Figura 2a) implementa o contador de 100 tempos em si. Trata-se de um contador que, a cada ciclo de clock, conta de 0 a 99 em representação BCD, isto é, com duas saídas de 4 bits que representam, respectivamente, o dígito da dezena e o da unidade. Para implementar este contador de módulo 100, você deve utilizar (como componentes) dois contadores de módulo 10. Pesquise sobre como cascatear contadores de módulo 10 (Figura 2b) de modo a construir contadores de módulo 100, módulo 1000, etc.

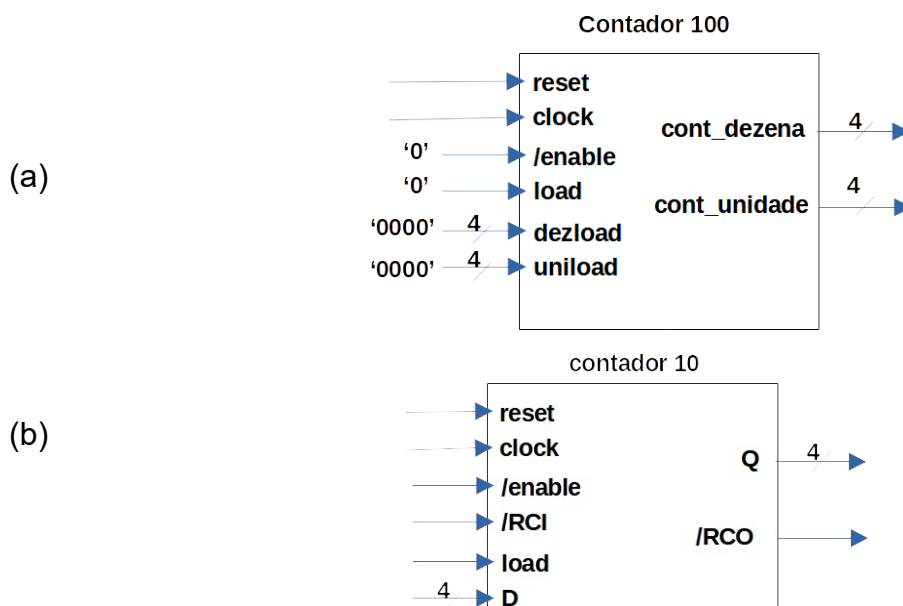


Figura 2: Caixas pretas das entidades contador100 (a) e contador10 (b).

O contador de módulo 10 será implementado pela entidade contador10, cuja caixa preta é mostrada na Figura 2b. Este contador de módulo 10, deve ser implementado como uma máquina de estados do tipo **Moore**. Essa máquina terá 10 estados, cada um associado a uma saída Q de 4 bits: de "0000" (decimal 0) até "1001" (decimal 9). As transições de estado serão controladas pelas variáveis de entrada reset (que, de forma síncrona, leva a máquina de volta ao estado inicial se reset = '1'), enable e RCI (que são ativas em nível baixo, ou seja, a contagem está ativada quando enable = '0' e RCI = '0') (RCI vem da sigla em inglês ripple carry-in), e load e D (de forma síncrona, a máquina deve ser levada ao estado indicado por D se load = '1'). A saída RCO (sigla do inglês ripple carry-out) é ativa em nível baixo, e deverá

ser '0' se e somente se $Q = '1001'$, caso contrário será '1'. Esta saída usada para cascatear contadores de módulo 10, de modo a construir contadores de módulo 100, módulo 1000, etc. A ação de 'reset' deve ter prioridade sobre a ação de 'load', que por sua vez deve ter prioridade sobre a contagem.

QUESTÃO 02.

Implemente um sistema de temporização do controle de semáforos, com 'reset' síncrono, clock de 1Hz, quatro saídas binárias, indicando que já se passaram, respectivamente, 5 segundos (T5), 6 segundos (T6), 20 segundos (T20) e 60 segundos (T60). A caixa preta da arquitetura interna desse sistema é apresentada na Figura 3(a).

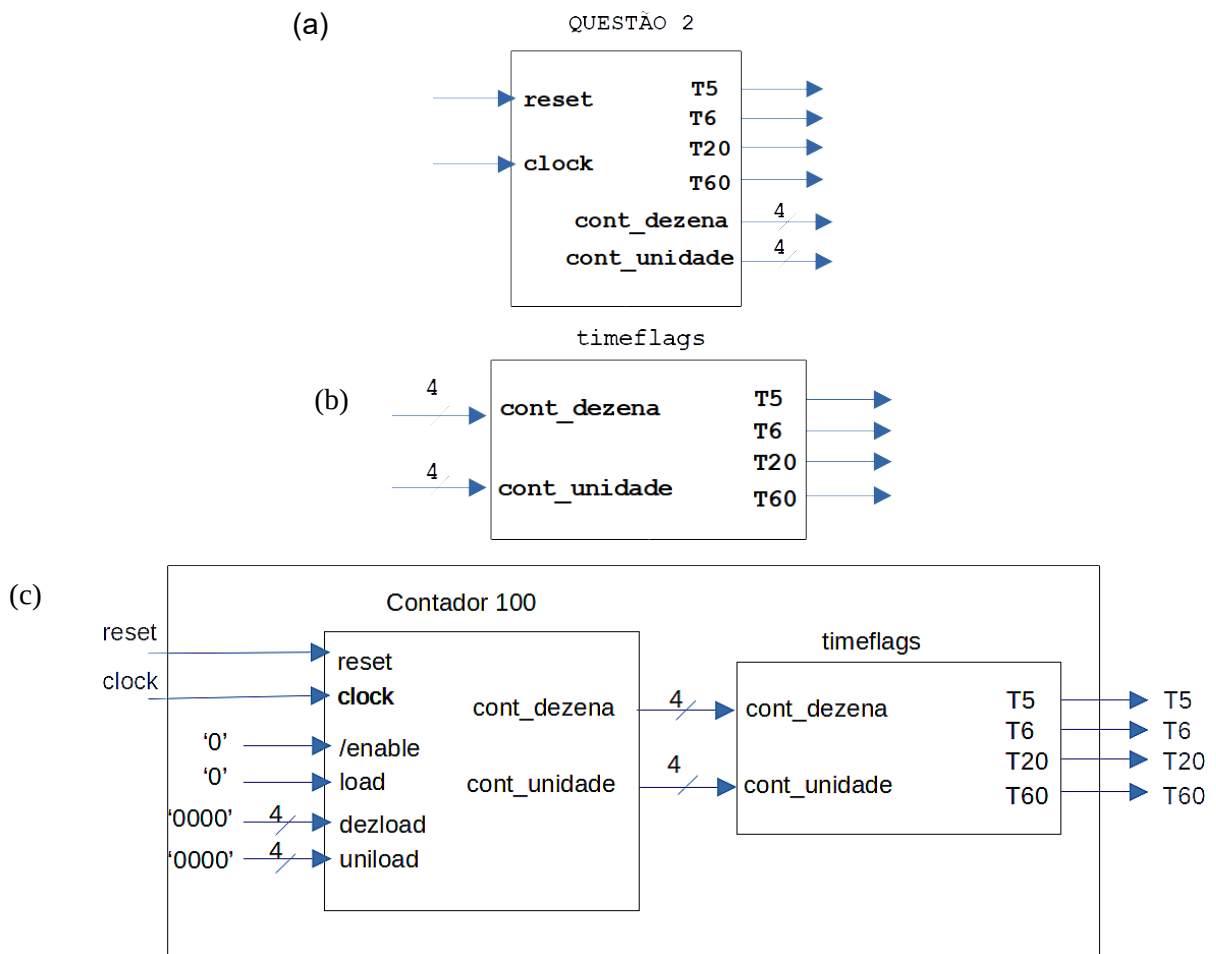


Figure 3: Caixa preta (a) e diagrama de blocos da arquitetura interna (b) e sistema a ser implementado na questão 2 (c).

Na Figura 3(c) é apresentado o sistema completo a ser implementado. A entidade timeflags (Figura 3b) é responsável por verificar se já se passaram, respectivamente, 5 segundos (T5), 6 segundos (T6), 20 segundos (T20) e 60 segundos (T60). As entradas são dois números em representação BCD, dezena e unidade, e as saídas são os quatro flags indicadores: T5, T6, T20 e T60.

Esses flags indicadores podem ser implementados usando atribuições condicionais (estrutura "when-else") e os operadores de comparação da linguagem VHDL, conforme exemplificado a seguir. Trata-se de um circuito puramente combinacional, não sendo necessário o uso de uma estrutura "process".

```

Ya <= '1' when (A > x"35") else -- operador "maior que"
    '0';

Yb <= '1' when (A >= x"35") else -- operador "maior ou igual"
    '0';

Yc <= '1' when (A < x"35") else -- operador "menor que"
    '0';

Yd <= '1' when (A <= x"35") else -- operador "menor ou igual"
    '0';

Ye <= '1' when (A = x"35") else -- operador "igual a"
    '0';

Yf <= '1' when (A /= x"35") else -- operador "diferente de"
    '0';

```

Nos exemplos acima, x"35" é a representação em hexadecimal do número binário de 8 bits "00110101", o qual, em representação BCD, corresponde ao decimal 35, pois os quatro primeiro bits ("0011") correspondem ao número decimal 3 e os quatro últimos ("0101") correspondem ao número decimal 5. Você pode usar a representação hexadecimal para evitar escrever longas sequências de bits. Por exemplo, o número x"13F7" corresponde ao número binário "0001001111110111".

QUESTÃO 03.

Implemente o sistema de controle de semáforos com três bits de entrada (sensor de carros na direção norte/sul, sensor de carros na direção leste/oeste e chave de liga/desliga do sistema) e saídas representando os estados dos semáforos e o temporizador/contador (luzes verde, amarela e verde de cada direção e estado do contador). O cruzamento é ilustrado na Figura 4.

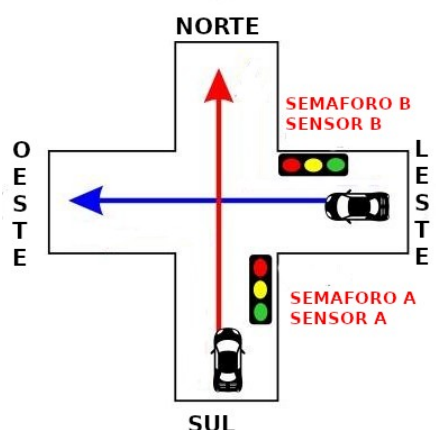


Figura 4: Ilustração do cruzamento, mostrando a posição dos semáforos e dos sensores.

O cruzamento deverá ficar liberado para determinada direção (luz verde) e bloqueado na outra direção (luz vermelha) por 60 segundos, exceto caso haja carro esperando na direção oposta e não haja carros atravessando na direção em questão e já se tenha passado pelo menos 20 segundos. Antes de trocar a pista liberada, o semáforo deverá mostrar a luz amarela (com luz vermelha no outro semáforo) por 6 segundos e, em seguida, a luz vermelha (em ambos os semáforos) por 5 segundos. A qualquer momento, se a chave de liga/desliga for desativada, os semáforos deverão entrar em estado intermitente, no qual alternarão entre a luz amarela e

nenhuma luz acesa, com intervalo de 1 segundo entre cada, devendo voltar a qualquer momento ao funcionamento normal caso a chave seja reativada.

Mais especificamente, o sistema deve ser implementado com as seguintes entradas:

- sensorA: 1 bit que indica se há carros na direção norte/sul),
- sensorB: 1 bit que indica se há carros na direção leste/oeste),
- Chave ligadesliga: 1 bit que indica se chave de liga/desliga do sistema foi acionada;

e as seguintes saídas:

- semaforoA: 3 bits indicando quais das luzes (vermelha, verde e amarela) do semáforo da direção norte/sul estão acesas;
- semaforoB: 3 bits indicando quais das luzes (vermelha, verde e amarela) do semáforo da direção leste/oeste estão acesas;
- contador de tempo: 4 bits para representar as unidades e 4 bits para representar as dezenas do contador de tempo implementado nas questões anteriores.

A caixa preta desse sistema é apresentada na Figura 5a. Serão usadas (como componentes) todas as entidades utilizadas na arquitetura interna da entidade da questão 2 e uma nova entidade: maquestados, que será detalhada a seguir.

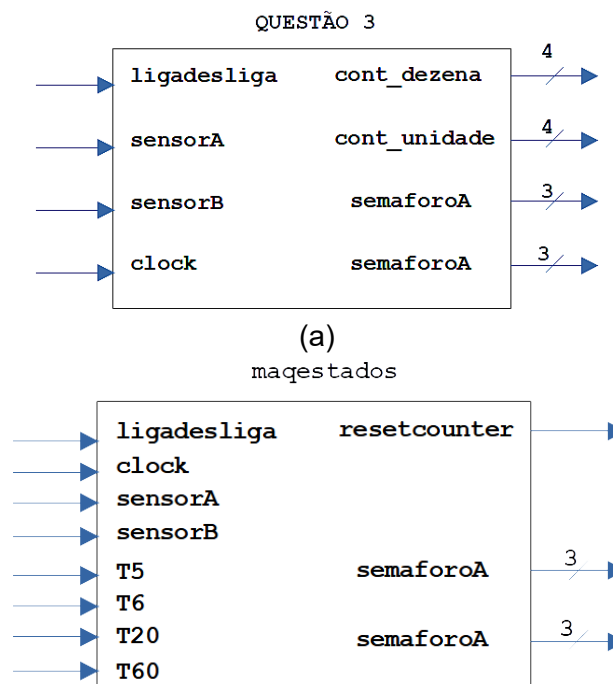


Figure 5: Caixas pretas das entidades exp8visto3 (a) e entidade maquestados (b).

A entidade maquestados é a responsável por implementar o controle dos semáforos. A caixa preta dessa entidade é apresentada na Figura 5b. Deve ser implementada como uma máquina de estados, com duas saídas do tipo Moore — dois vetores de 3 bits semaforoA e semaforoB, que indicarão se as luzes vermelho, amarelo e verde dos semáforos das pistas norte/sul e leste/oeste, respectivamente, estarão acesas ou não (1 bit para cada cor, nessa ordem) — e uma saída do tipo Mealy — um sinal de 1 bit resetcounter, que indicará quando o contador de tempo deverá ser reinicializado.

As transições de estado serão controladas pelas variáveis de entrada ligadesliga, sensorA, sensorB, T5, T6, T20 e T60. As três primeiras serão associadas às entradas de mesmo nome da entidade “top level” (Figura 5(a)) e as quatro últimas às saídas da entidade timeflags. O cruzamento deverá ficar liberado para determinada direção (luz verde) e bloqueado na outra direção (luz vermelha) por 60 segundos, exceto caso haja carro esperando na direção oposta e

não haja carros atravessando na direção em questão e já se tenha passado pelo menos 20 segundos. Antes de trocar a pista liberada, o semáforo deverá mostrar a luz amarela (com luz vermelha no outro semáforo) por 6 segundos e, em seguida, a luz vermelha (em ambos os semáforos) por 5 segundos. A qualquer momento, se a chave de liga/desliga for desativada, os semáforos deverão entrar em estado intermitente, no qual alternarão entre a luz amarela e nenhuma luz acesa, com intervalo de 1 segundo entre cada, devendo voltar a qualquer momento ao funcionamento normal caso a chave seja reativada.

Note que a entidade maestados deve, por meio da saída resetcounter, reinicializar o contador de tempo (implementado pela entidade contador100), isto é, fazer a saída resetcounter = '1', sempre que a máquina estiver se preparando para mudar de estado, isto é, se o estado seguinte (nextState) for diferente do estado atual (currentState). Note que esta é uma saída do tipo Mealy, pois depende não só do estado atual, mas também das variáveis de entrada (que efetivamente determinam o estado seguinte). Isto pode ser implementado com uma lógica combinacional de estado seguinte, atribuindo um valor ('0' ou '1') a resetcounter sempre que um valor for atribuído à variável de estado seguinte (nextState). A implementação de máquinas de estado Mealy em VHDL discutida em maiores detalhes no documento "Implementando máquinas de estados síncronas do tipo Mealy em VHDL".