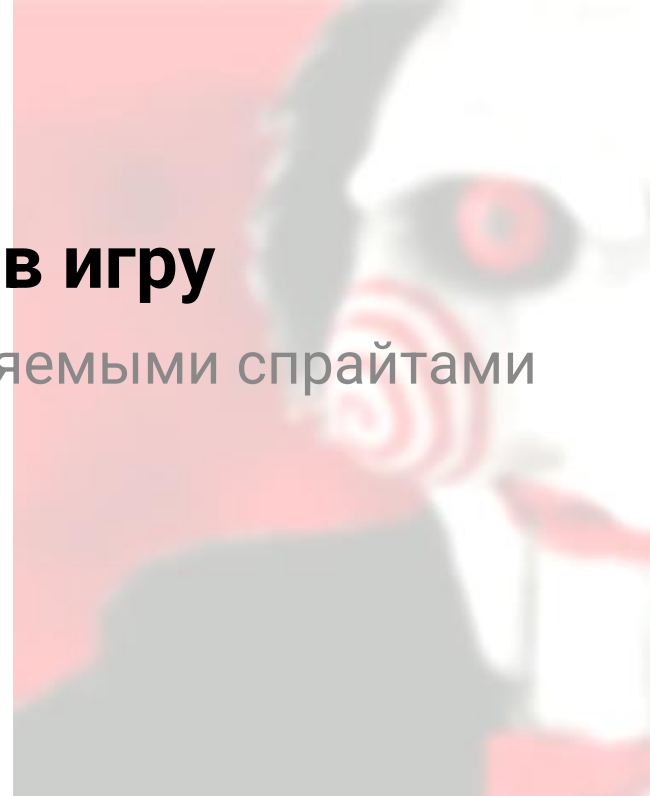


FPGA-SYSTEMS.RU

сообщество FPGA разработчиков

Я хочу сыграть с тобой в игру

Графическая игра с параллельно вычисляемыми спрайтами



Где найти FPGA комьюнити?



fpga-systems.ru



t.me/fpgasystems <=> @fpgasystems



youtube.com/c/fpgasystems



admin@fpga-systems.ru



III КОНФЕРЕНЦИЯ FPGA РАЗРАБОТЧИКОВ

FPGA-Systems 2021.2

Доступно в записи на Youtube

Конференция в Москве



Конференция в
Санкт-Петербурге



Приходи на следующую конференцию FPGA разработчиков

fpga-systems.ru/meet

Москва

Минск

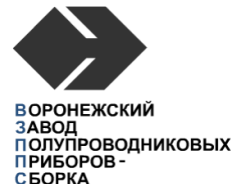
Томск

Санкт-Петербург



Не только Intel FPGA

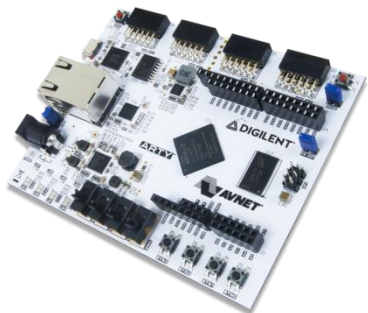
Другие производители FPGA



<https://github.com/FPGA-Systems/fpga-awesome-list>

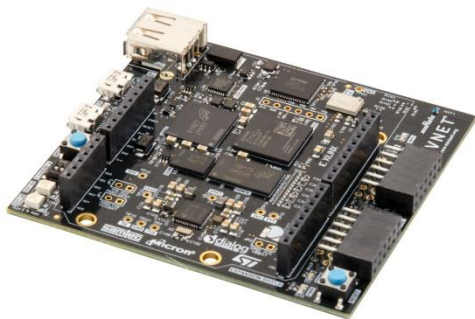
Xilinx начального уровня

Доступные платы с Xilinx FPGA



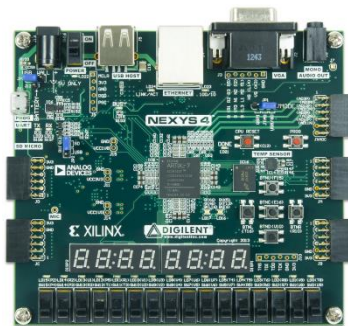
Digilent Arty-A7

[Видео обзор на русском](#)

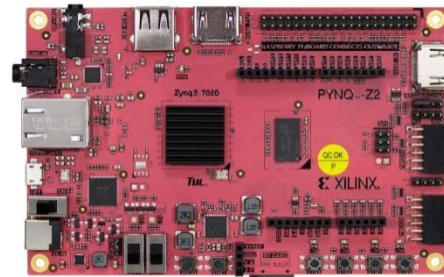


Avnet Minized

[Возьми бесплатно](#)



Digilent Nexus4



PYNQ-Z2

Но их гораздо больше....



Xilinx Vivado и Xilinx Vitis

Что использовать для работы с Xilinx?



Основная среда разработки RTL проектов для ПЛИС Xilinx на языках VHDL/Verilog/SystemVerilog



Проектирование с использованием высокоуровневого синтеза (High Level Synthesis - HLS) на языках C/C++/OpenCL/SystemC и написания программ для процессорной части Zynq/Zynq UltraScale+ и софтверного процессора MicroBlaze

Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

Процесс установки максимально прост. Vitis содержит в себе Vivado, поэтому рекомендуется скачивать именно Xilinx Vitis.

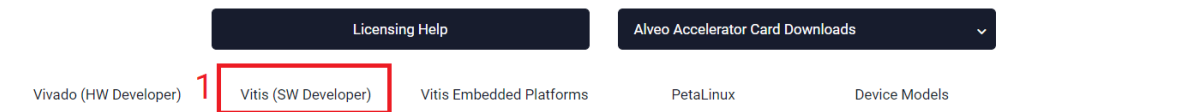
Рекомендуется иметь не менее 100ГБ свободного места на диске

[UG973](#) Vivado Design Suite User Guide. Release Notes, Installation, and Licensing

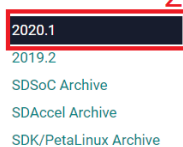
1. Пройдите по [ссылке](#)

2. Выберите Vitis (SW Developer) и версию 2020.1

Downloads



Version



Vitis Core Development Kit Update 1 - 2020.1 Product Update

Important Information

This is a common updater. You do not need to re-run it for Vitis if you have already run it for Vivado and vice versa.

Note: Download verification is only supported with Google Chrome and

Download Includes

Download Type

Last Updated

Answers

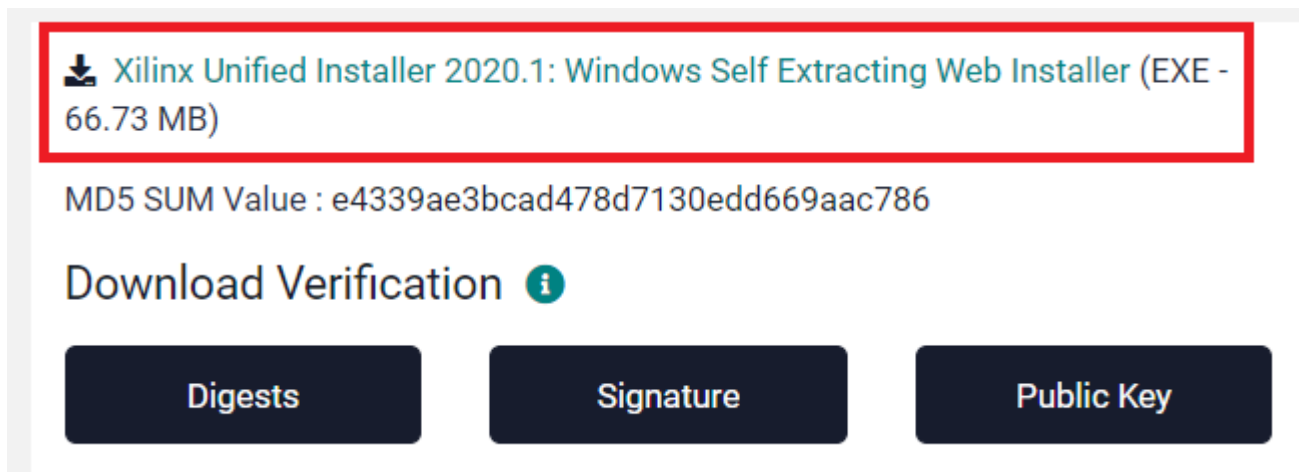
Vitis Core Development Kit

Product Update

Aug 12, 2020

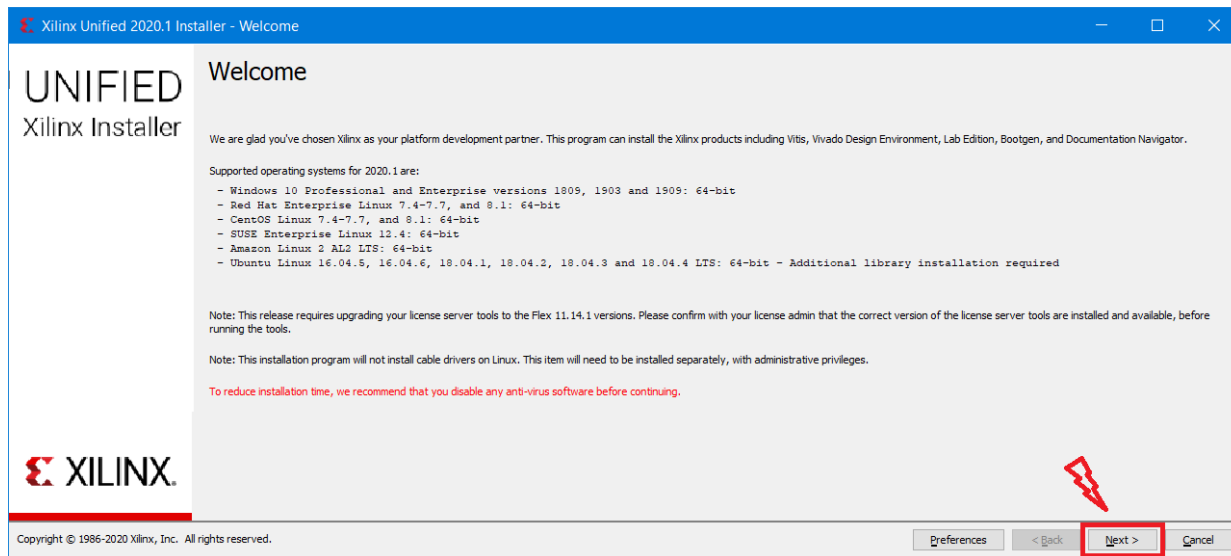
[2020.x - Vitis Known Issues](#)

3. Воспользуемся установщиком. Прокрутите вниз до ссылки на установщик



4. Скачайте установщик и запустите его (потребуется учетная запись на сайте Xilinx)

5. Нажмите “Next”



4. Скачайте установщик и запустите его (потребуется учетная запись на сайте Xilinx)

Подготовка

5.1. Введите данные вашего аккаунта на сайте Xilinx (*почту, указанную при регистрации)

5.2 Выберите загрузку и отдельную установку

5.3 Укажите место для загрузки

5.4 Выберите операционную систему

5.5 Выберите «Full Image»

5.6 Нажмите «Next»

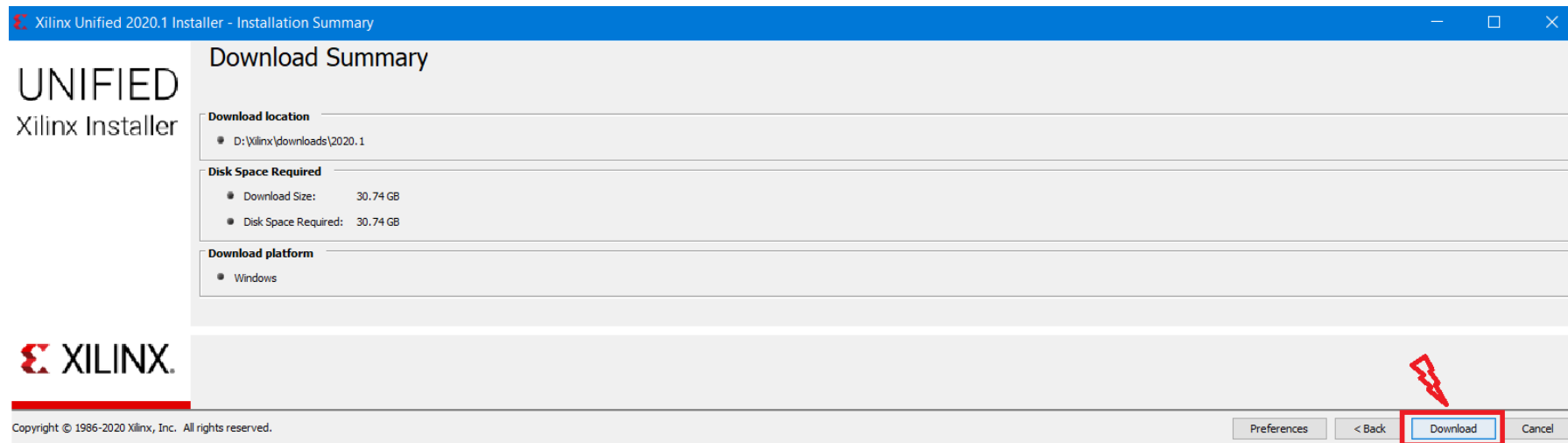
Устанавливаем Vitis/Vivado



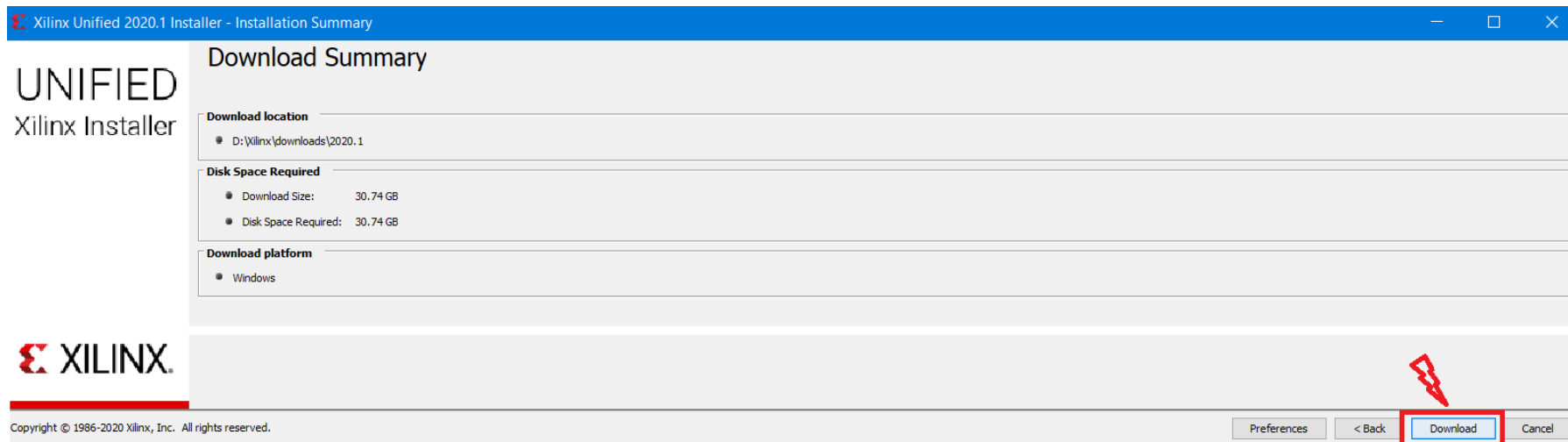
Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

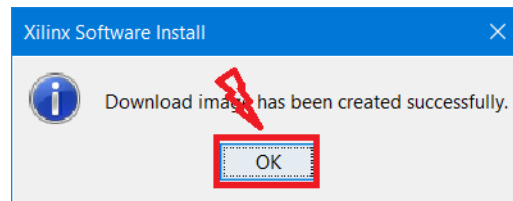
6. Нажмите «Download»



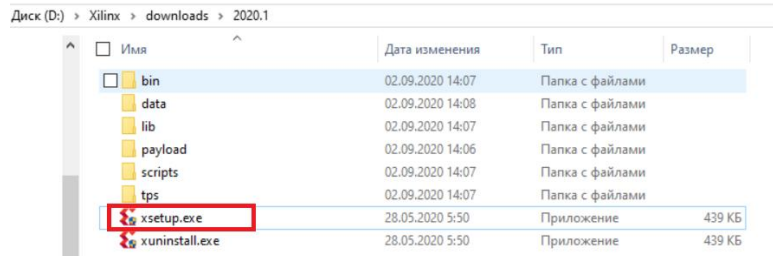
6. Нажмите «Download»



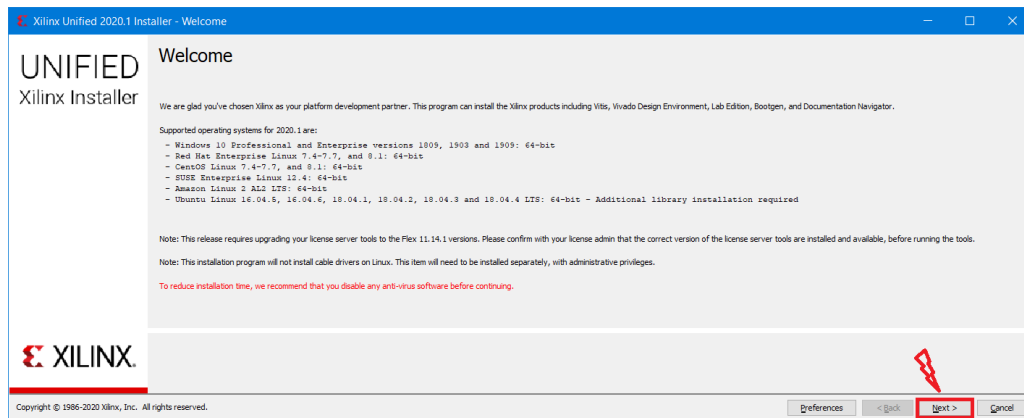
7. Дождитесь окончания загрузки



8. Перейдите в папку со скаченными файлами и запустите файл xsetup.exe



Нажмите «Next»



Соглашаемся с условиями использования и нажимаем «Next»

Xilinx Unified 2020.1 Installer - Accept License Agreements

Accept License Agreements

Please read the following terms and conditions and indicate that you agree by checking the I Agree checkboxes.

Xilinx Inc. End User License Agreement

By checking "I Agree" below, or OTHERWISE ACCESSING, DOWNLOADING, INSTALLING or USING THE SOFTWARE, I AGREE on behalf of licensee to be bound by the agreement, which can be viewed by [clicking here.](#)

☒ I Agree **1**

WebTalk Terms And Conditions

By checking "I Agree" below, I also confirm that I have read [Section 13 of the terms and conditions](https://www.xilinx.com/products/design-tools/webtalk.html) above concerning WebTalk and have been afforded the opportunity to read the WebTalk FAQ posted at <https://www.xilinx.com/products/design-tools/webtalk.html>. I understand that I am able to disable WebTalk later if certain criteria described in Section 13(c) apply. If they don't apply, I can disable WebTalk by uninstalling the Software or using the Software on a machine not connected to the internet. If I fail to satisfy the applicable criteria or if I fail to take the applicable steps to prevent such transmission of information, I agree to allow Xilinx to collect the information described in Section 13(a) for the purposes described in Section 13(b).

☒ I Agree **2**

Third Party Software End User License Agreement

By checking "I Agree" below, or OTHERWISE ACCESSING, DOWNLOADING, INSTALLING or USING THE SOFTWARE, I AGREE on behalf of licensee to be bound by the agreement, which can be viewed by [clicking here.](#)

☒ I Agree **3**

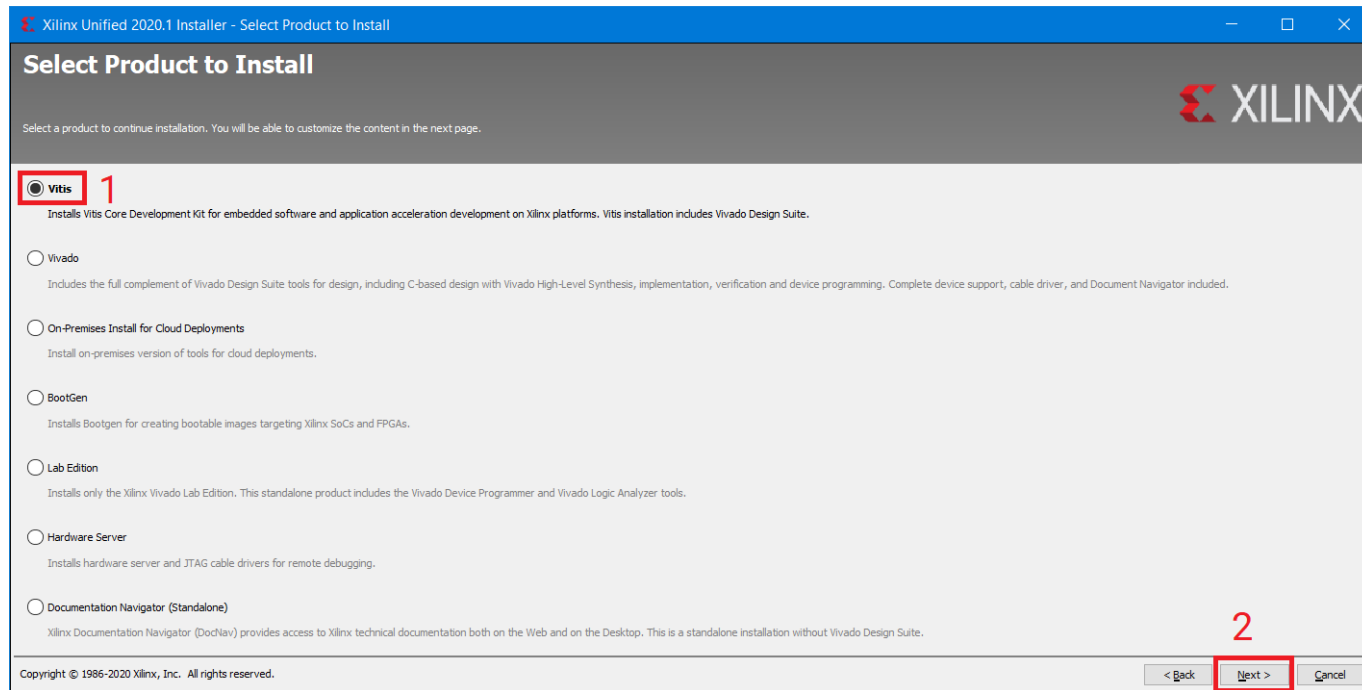
Copyright © 1986-2020 Xilinx, Inc. All rights reserved.

< Back **Next >** Cancel

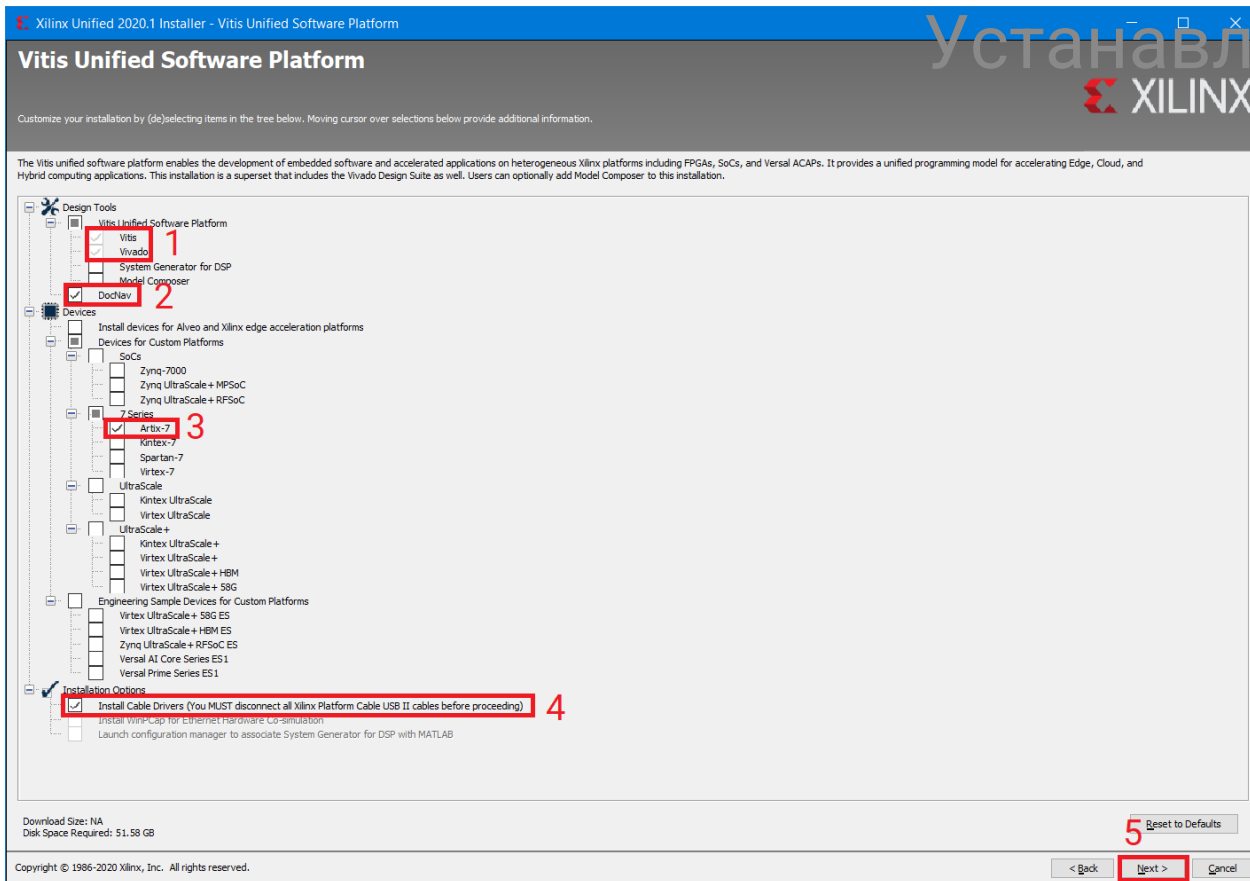
Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

Выбираем Vitis, нажимаем «Next»



Подготовка



Устанавливаем Vitis/Vivado

Минимальный набор для установки (60ГБ):

- Vitis/Vivado (1)
- DocNav (2)
- Artix-7 (3)
- Драйверы (4)

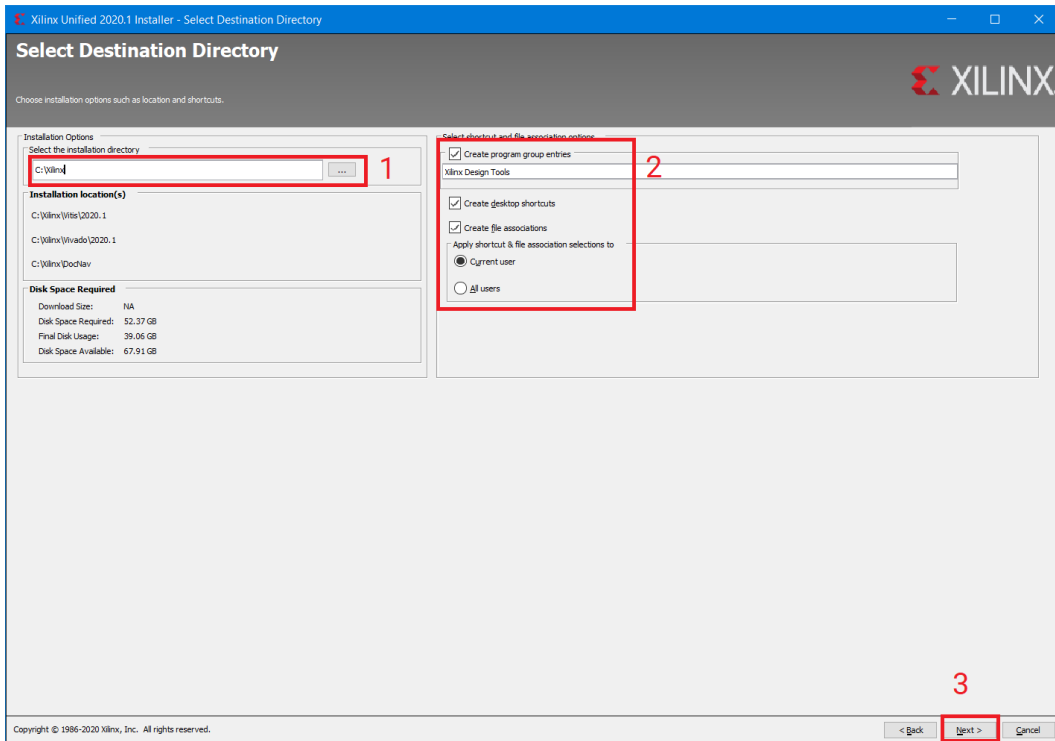
Нажмите «Next» (5)

*Вы можете установить полный комплект ПО и микросхем. Займет ~90ГБ

Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

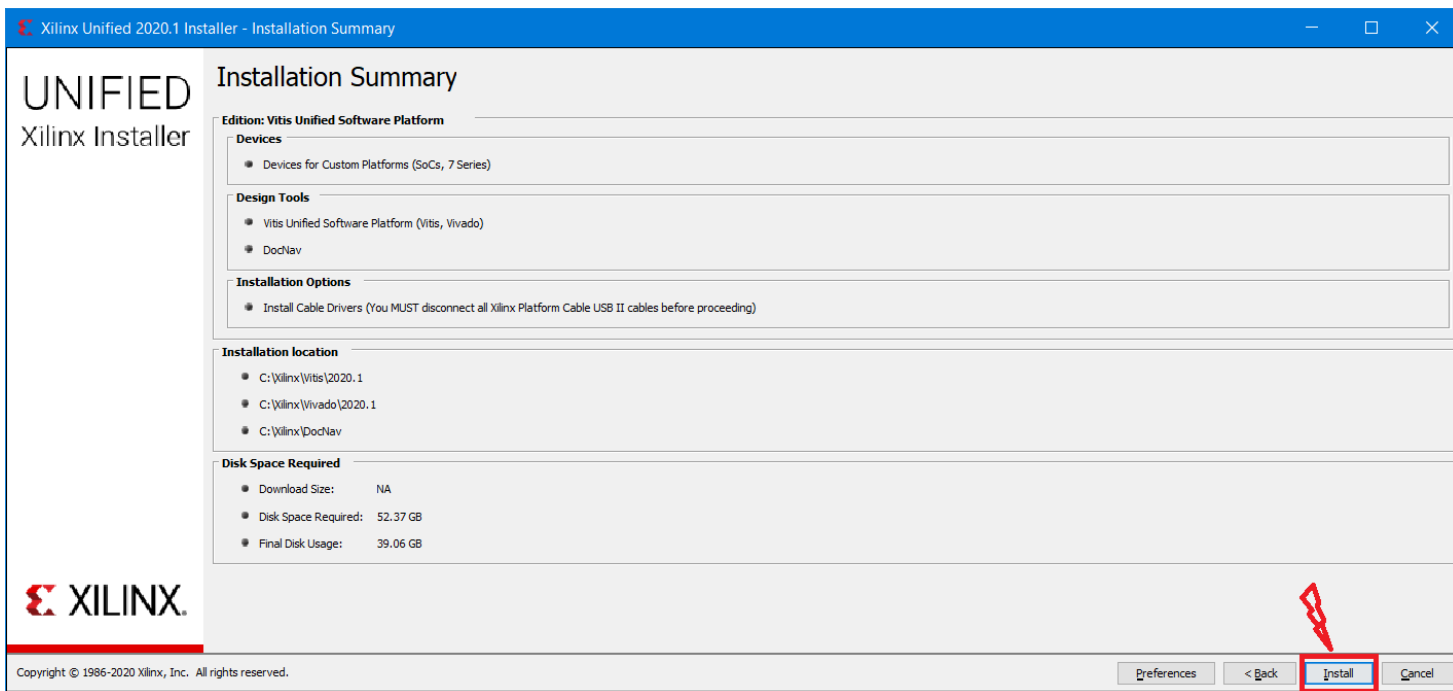
Выберите место для установки (1),
наличие иконок (2), нажмите далее (3)



Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

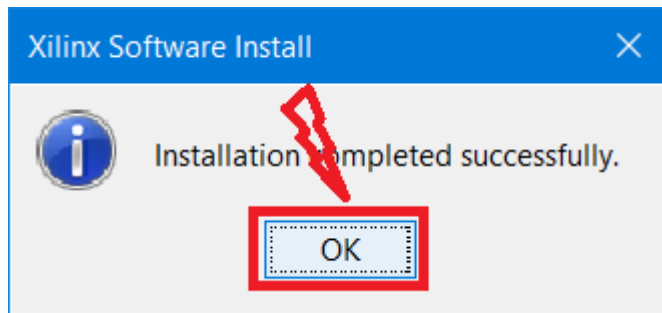
Нажмите «Install»



Подготовка

Устанавливаем Vitis/Vivado

Дождитесь окончания установки



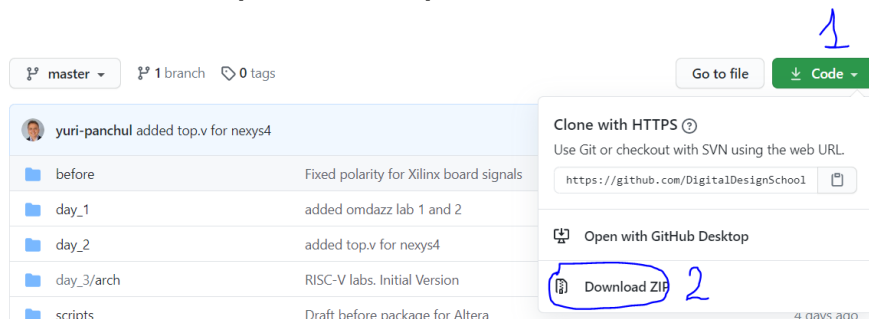
Подготовка

Скачиваем исходники проекта с github

Мы скачаем исходный код игры с github и разберем далее как он устроен

1. Пройдите по [ссылке](#) в репозиторий

2. Скачайте репозиторий

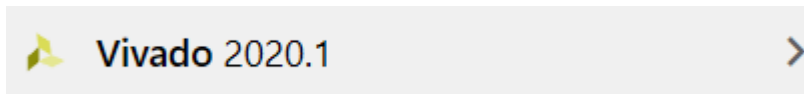


3. Распакуйте архив. Путь до распакованной папки не должен содержать русских букв, а длина пути минимальна. Например, D:/projects/ce2020labs-master

Приступая к работе

Запускаем Vivado

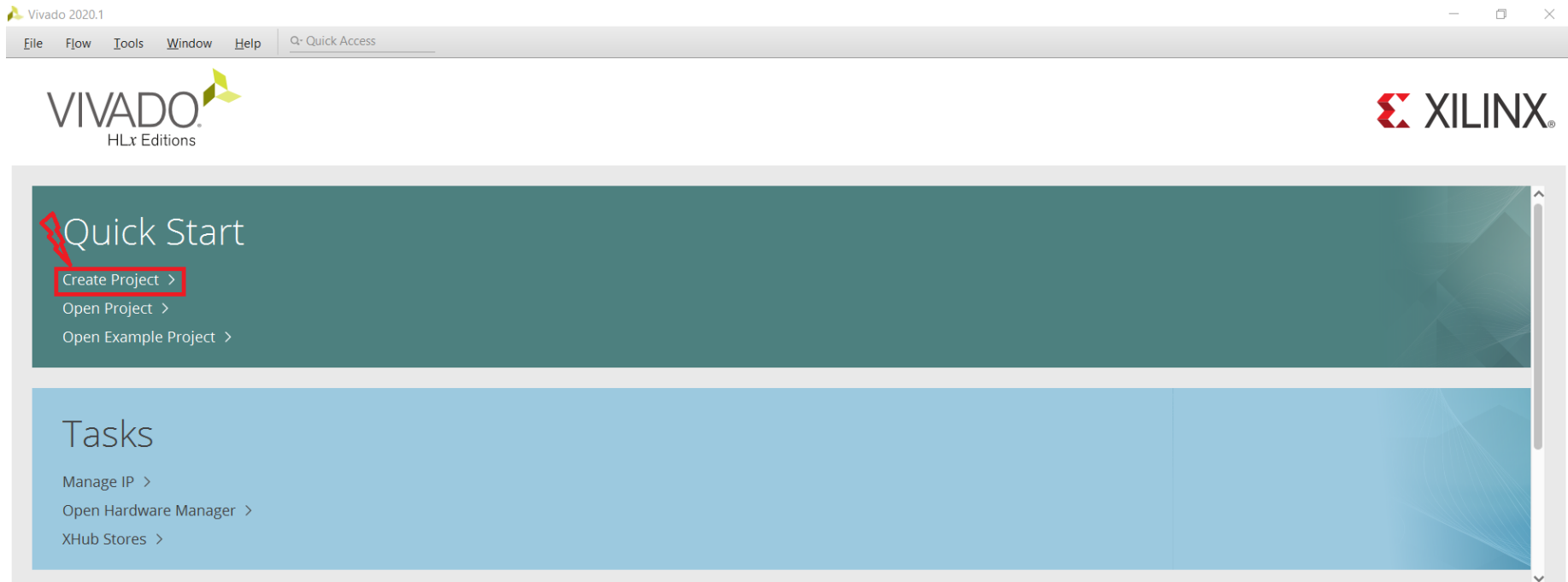
Откройте Vivado: Пуск - > Xilinx Design Tools -> Vivado 2020.1



Создание проекта в Vivado

Создание нового проекта

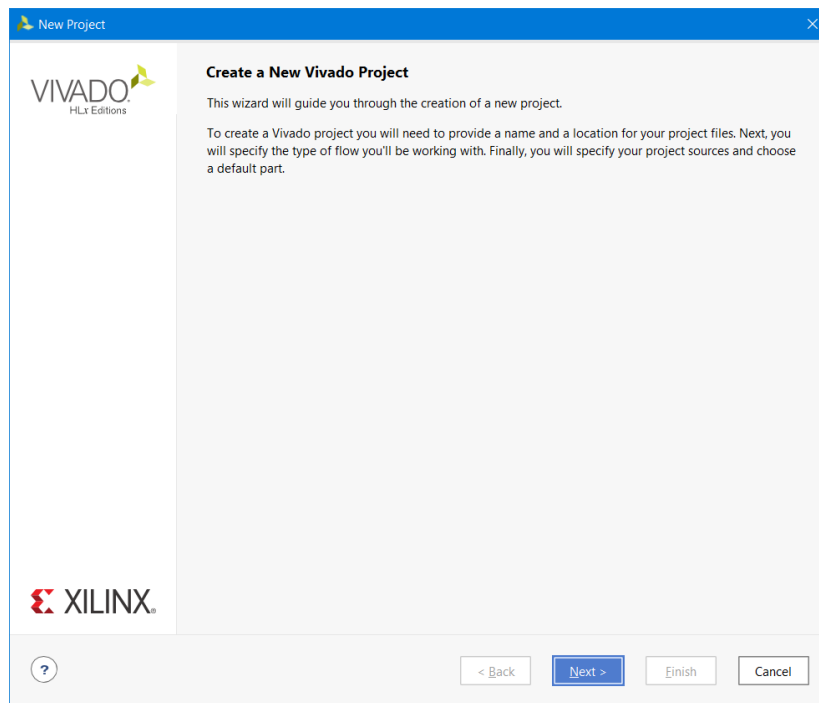
Нажмите Create project



Создание проекта в Vivado

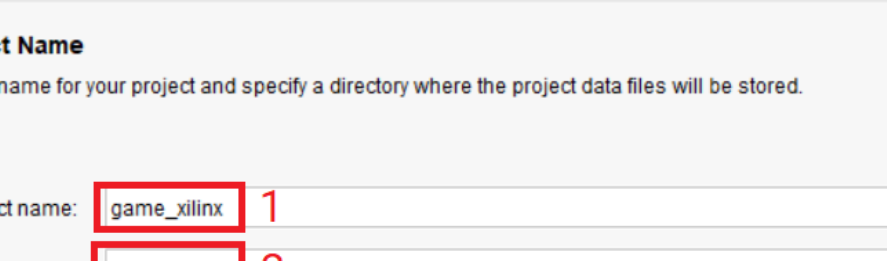
Создание нового проекта

Нажмите «Next» в мастере создания нового проекта



Создание проекта

- Имя проекта (1) – game_xilinx
- Директорию проекта (2)
D:\Projects\
• Установите галочку создания поддиректории (3)
- Нажмите далее (4)



New Project

Project Name

Enter a name for your project and specify a directory where the project data files will be stored.

Project name: 1

Project location: 2

☒ Create project subdirectory 3

Project will be created at: D:/Projects/game_xilinx

4

Создание проекта в Vivado

New Project

Project Type
Specify the type of project to create.

☒ **RTL Project** 1
You will be able to add sources, create block designs in IP Integrator, generate IP, run RTL analysis, synthesis, implementation, design planning and analysis.

☒ **Do not specify sources at this time** 2

☐ **Post-synthesis Project**
You will be able to add sources, view device resources, run design analysis, planning and implementation.
☐ Do not specify sources at this time

☐ **I/O Planning Project**
Do not specify design sources. You will be able to view part/package resources.

☐ **Imported Project**
Create a Vivado project from a Synplify, XST or ISE Project File.

☐ **Example Project**
Create a new Vivado project from a predefined template.

? < Back **Next >** Finish Cancel

Создание проекта

Выберите:

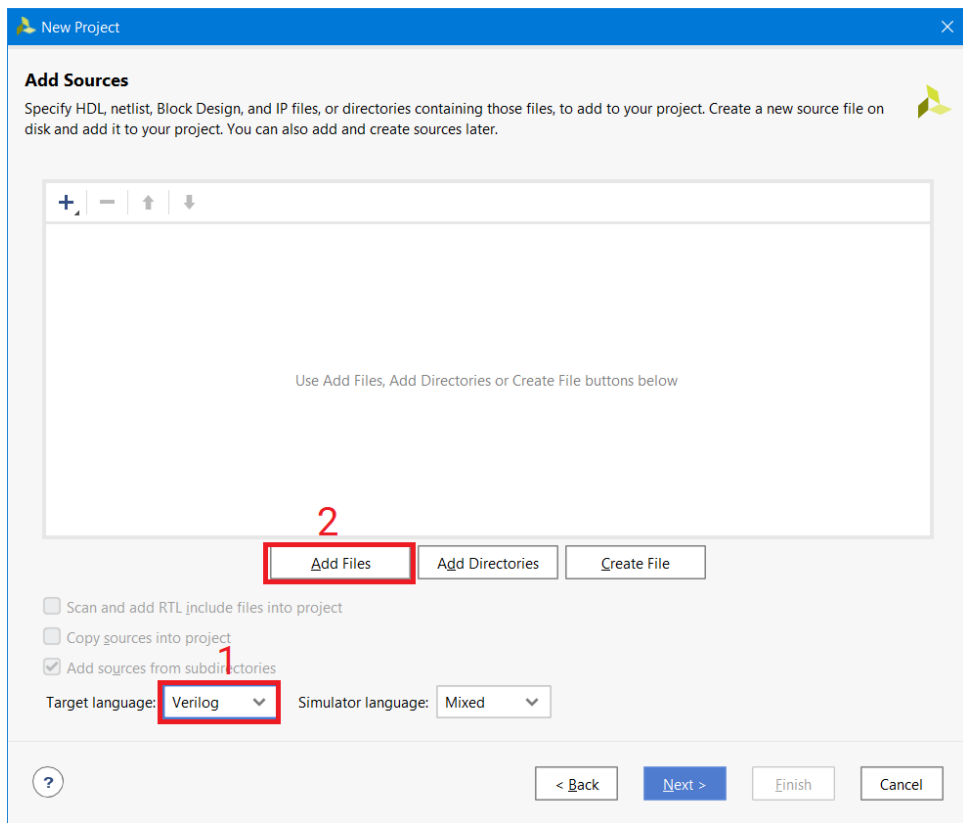
- Тип проекта – RTL (1)
- Снимите галочку (2)
- Нажмите далее (3)

Создание проекта в Vivado

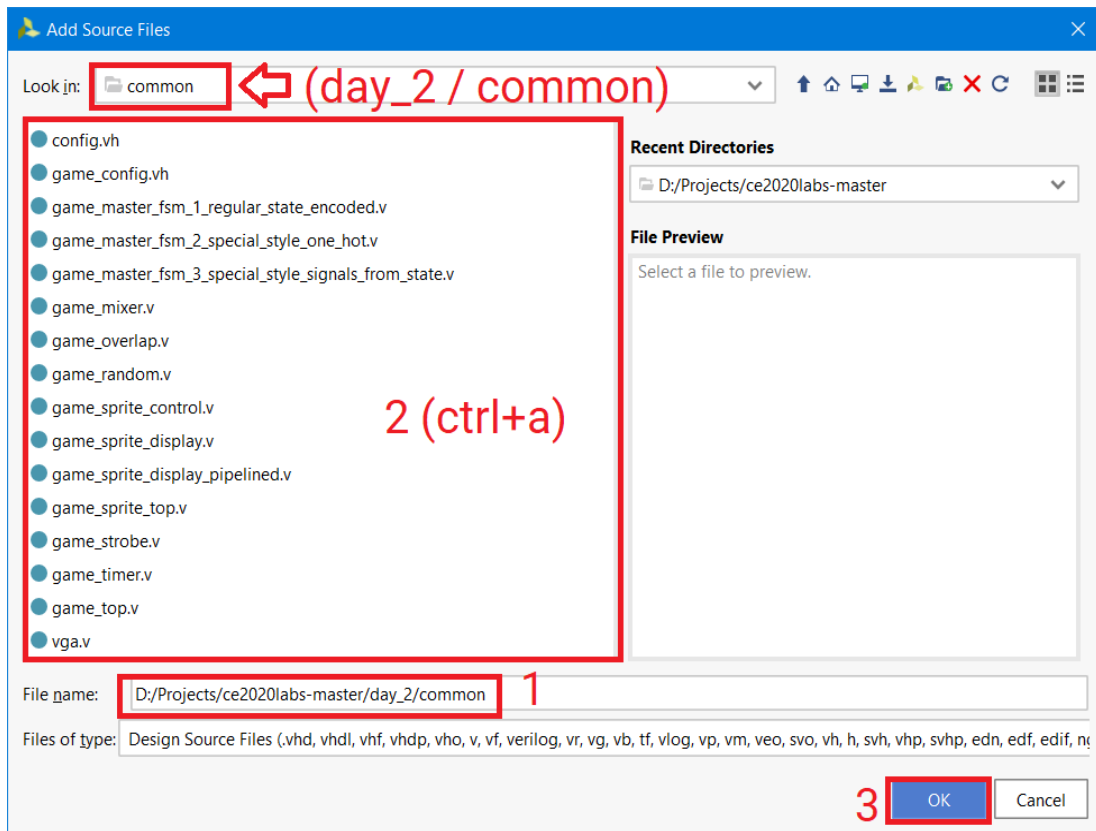
Создание проекта

Добавим исходники:

- Тип по умолчанию – Verilog (1)
- Нажимаем кнопку добавить файлы (2)



Создание проекта в Vivado

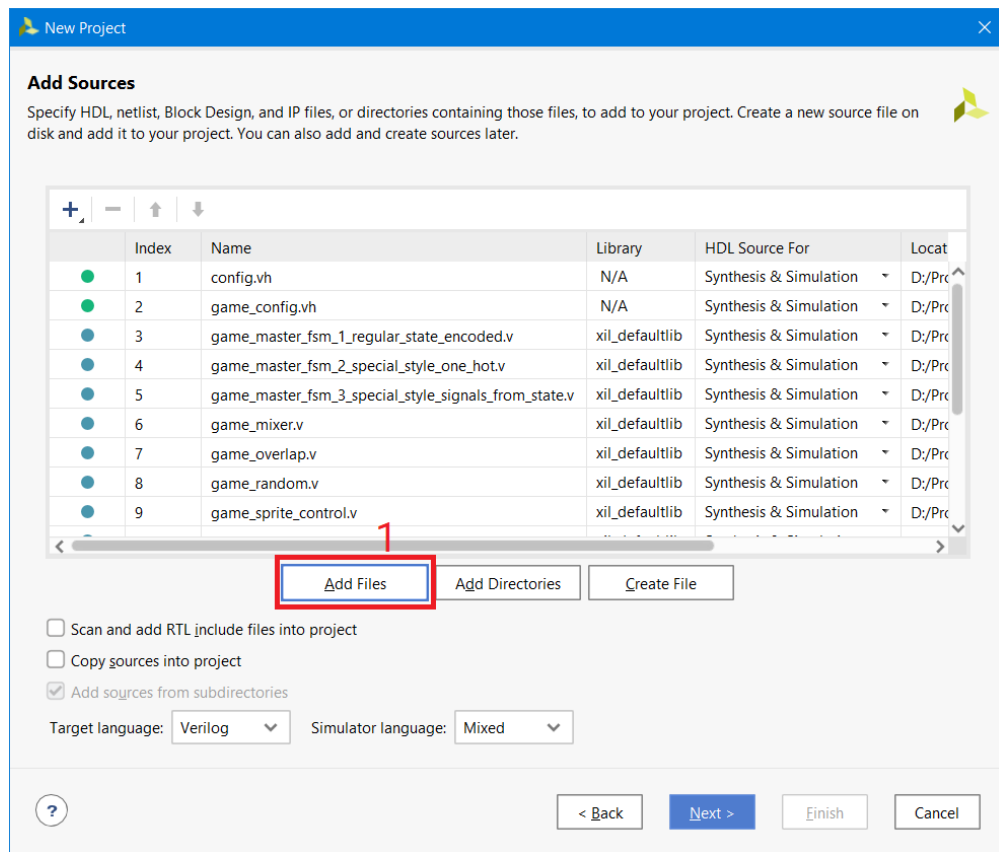


Создание проекта

Перейдите в папку скачанного репозитория

- ce2020labs-master/day_2/common
- Выберите все файлы нажав ctrl+a
- Нажмите OK (3)

Создание проекта в Vivado



Создание проекта

Добавим файл модуля верхнего уровня:

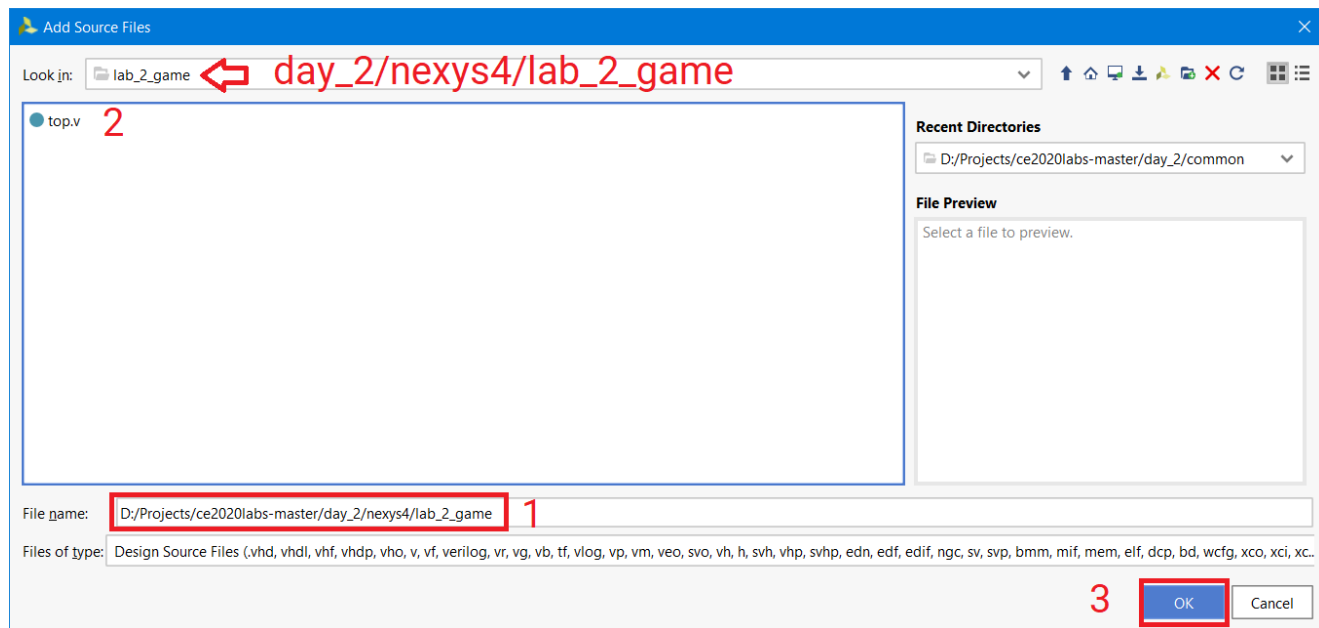
- Нажмите добавить файл (1)

Создание проекта в Vivado

Создание проекта

Добавим файл модуля верхнего уровня:

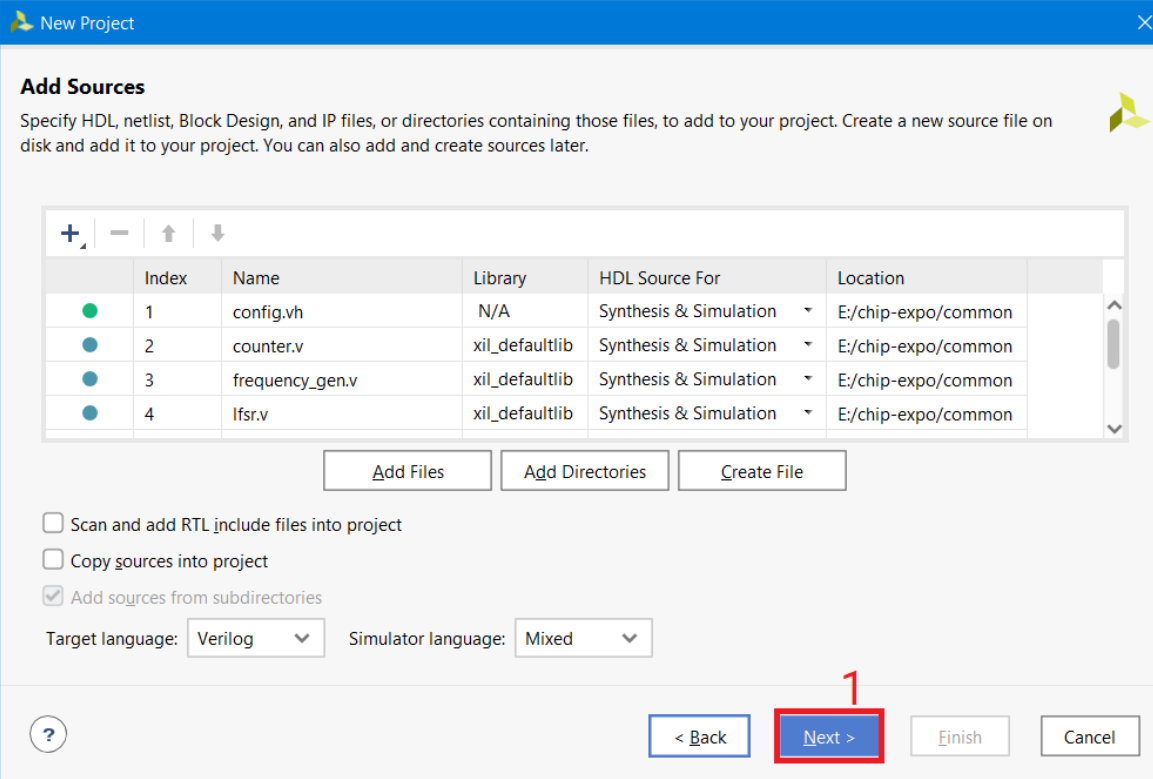
- Перейдите в папку скачанного репозитория ce2020labs-master/day_2/nexus4/lab_2_game
- Выберите файл top.v
- Нажмите OK (3)



Создание проекта в Vivado

Создание проекта

Нажмите далее (1)



The image shows the 'New Project' dialog box in Vivado. The 'Add Sources' section is active, showing a table of files to be added to the project. Below the table are options for adding files, directories, or creating a new file. There are also checkboxes for scanning and adding RTL include files, copying sources, and adding sources from subdirectories. The target language is set to Verilog and the simulator language is set to Mixed. The 'Next >' button is highlighted with a red box and a red number 1, indicating the next step in the process.

Add Sources

Specify HDL, netlist, Block Design, and IP files, or directories containing those files, to add to your project. Create a new source file on disk and add it to your project. You can also add and create sources later.

	Index	Name	Library	HDL Source For	Location
●	1	config.vh	N/A	Synthesis & Simulation	E:/chip-expo/common
●	2	counter.v	xil_defaultlib	Synthesis & Simulation	E:/chip-expo/common
●	3	frequency_gen.v	xil_defaultlib	Synthesis & Simulation	E:/chip-expo/common
●	4	lfsr.v	xil_defaultlib	Synthesis & Simulation	E:/chip-expo/common

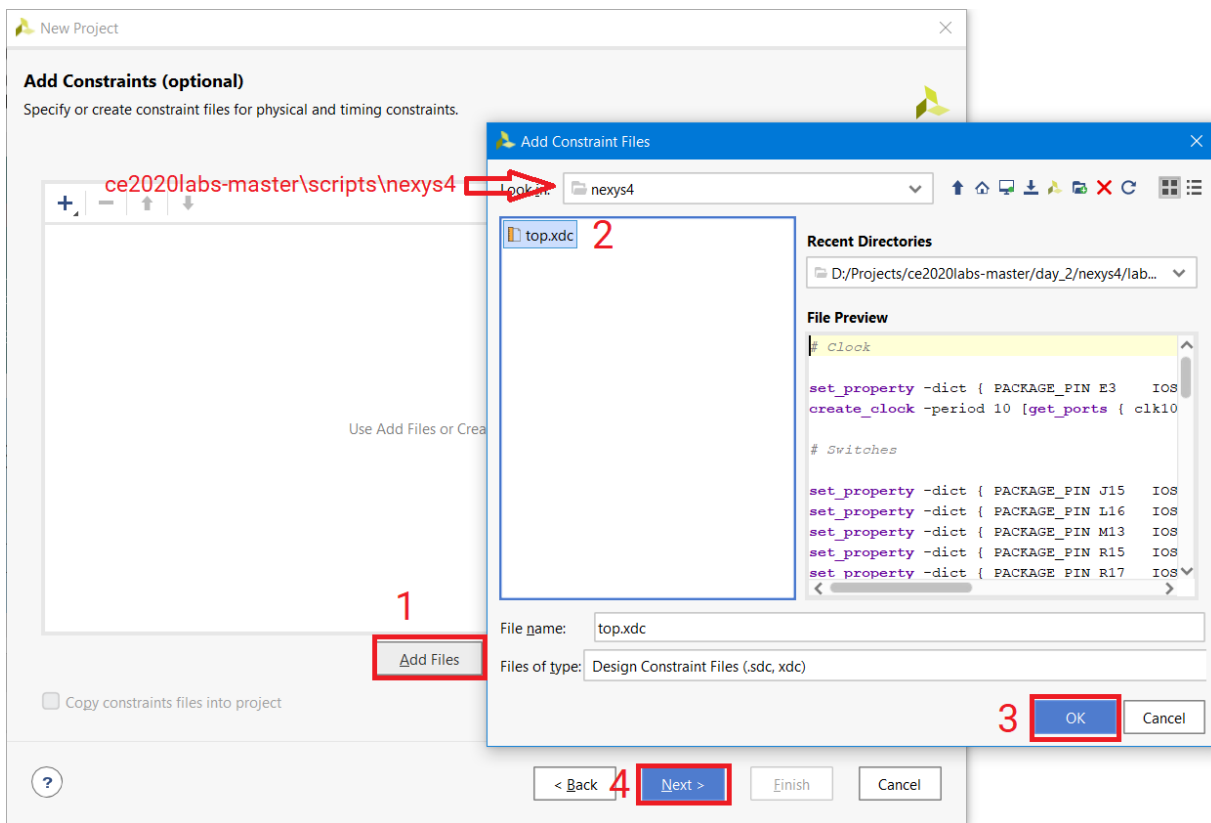
☐ Scan and add RTL include files into project

☐ Copy sources into project

☒ Add sources from subdirectories

Target language: Verilog Simulator language: Mixed

Создание проекта в Vivado

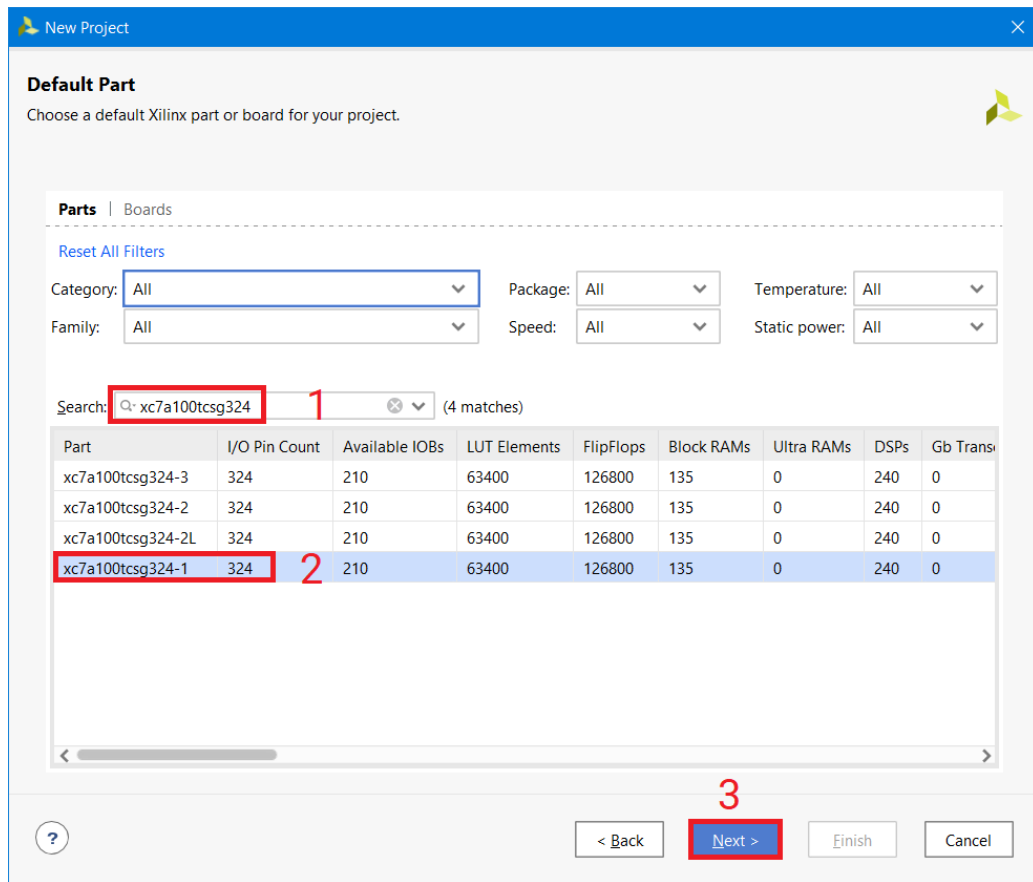


Создание проекта

Добавим файл проектных ограничений

- Нажмите добавить файл (1)
- Перейдите в папку ce2020labs-master/scripts/nexys4
- Выберите файл top.xdc (2)
- Нажмите OK (3)
- Нажмите далее (4)

Создание проекта в Vivado



New Project

Default Part
Choose a default Xilinx part or board for your project.

Parts | Boards

[Reset All Filters](#)

Category: Package: Temperature:
Family: Speed: Static power:

Search: (4 matches)

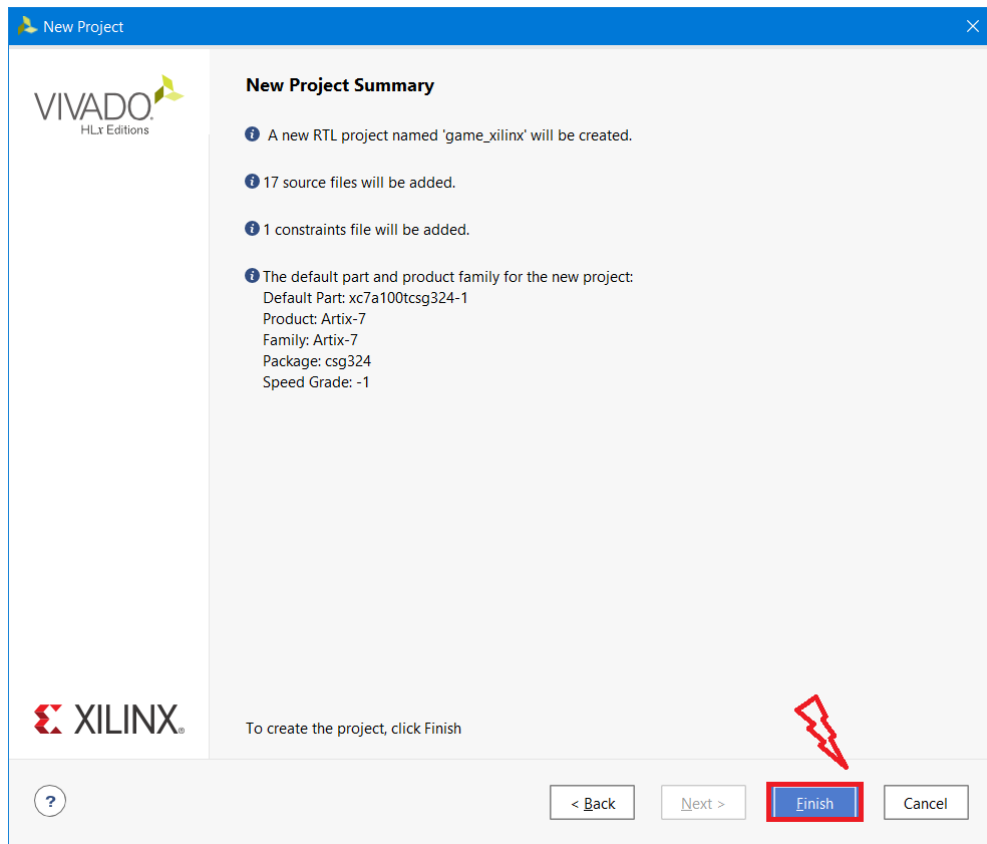
Part	I/O Pin Count	Available IOBs	LUT Elements	FlipFlops	Block RAMs	Ultra RAMs	DSPs	Gb Trans
xc7a100tcsg324-3	324	210	63400	126800	135	0	240	0
xc7a100tcsg324-2	324	210	63400	126800	135	0	240	0
xc7a100tcsg324-2L	324	210	63400	126800	135	0	240	0
xc7a100tcsg324-1	324	210	63400	126800	135	0	240	0

Создание проекта

Выберем ПЛИС, установленную на плате

- Введите в поле (1) xc7a100tcsg324
- Выберите быстродействие -1 (2)
- Нажмите далее (3)

Создание проекта в Vivado



Создание проекта

Создание проекта завершено,
нажмите Finish

Как спроектировать игру?

Сформулируем цель

Цель – разработать устройство, выводящее на экран игру с двумя движущимися объектами (спрайтами). Движение объекта 1 осуществить по горизонтали с постоянной скоростью. Движение объекта 2 постоянно по вертикали и дополнительно корректируется кнопками вправо/влево для движения вправо/влево соответственно. При столкновении объектов или выходе объектов за поле экрана вывести экран с «белым шумом». Видео поток сформировать для дисплея с интерфейсом VGA 640x480 60кадров/с

Как спроектировать игру?

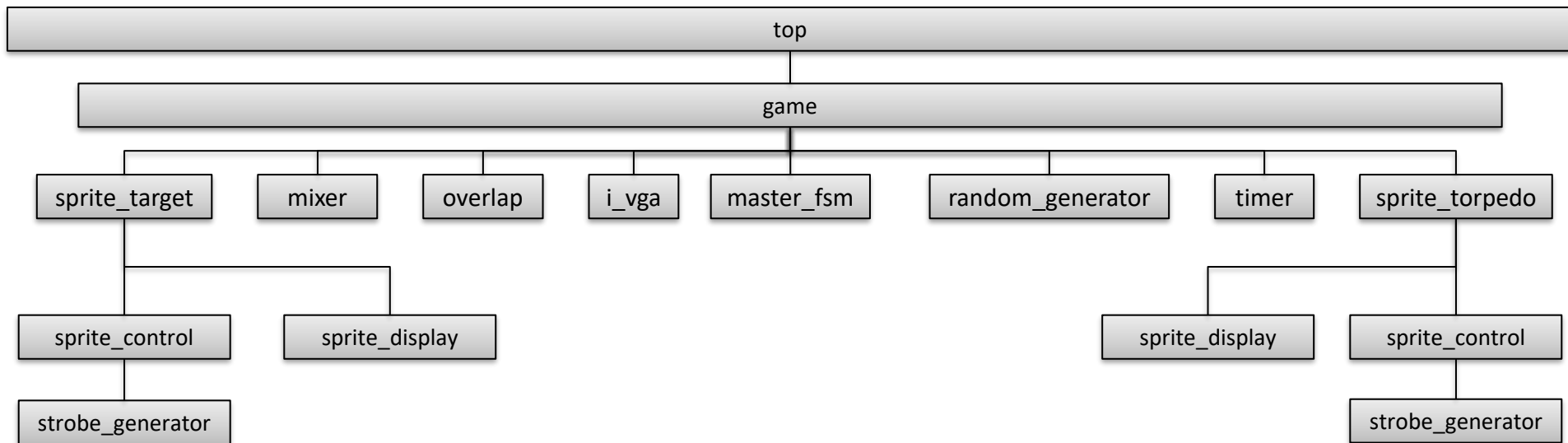
Сформулируем задачи

Задачи, решаемые для достижения цели:

1. Разработать модуль формирования развёртки VGA заданного формата
2. Определить размер объектов и вариант их графического представления
3. Определить пересечение объектов 1 и 2
4. Определить достижение объектом 1 или 2 границ экрана
5. Обеспечить ввод и считывание информации с кнопок для контроля объекта 2
6. Создать конфигурационный файл для ПЛИС, установленной на плате Nexus A7

Иерархия проекта

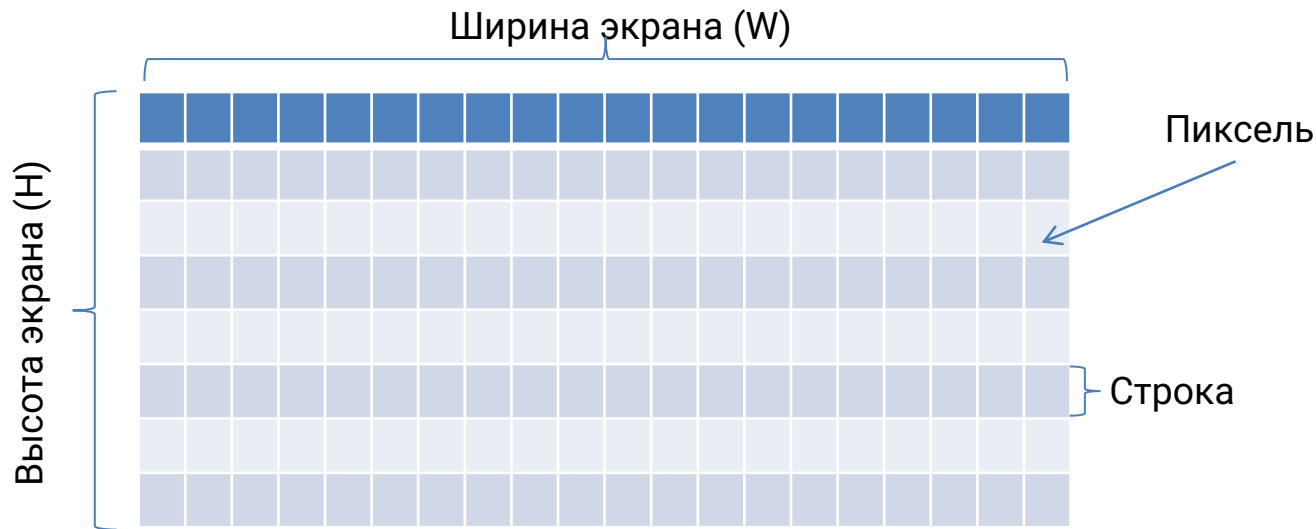
Что за чем?



Как изображение выводится на экран?

ОСНОВНЫЕ ОСНОВЫ ОСНОВ

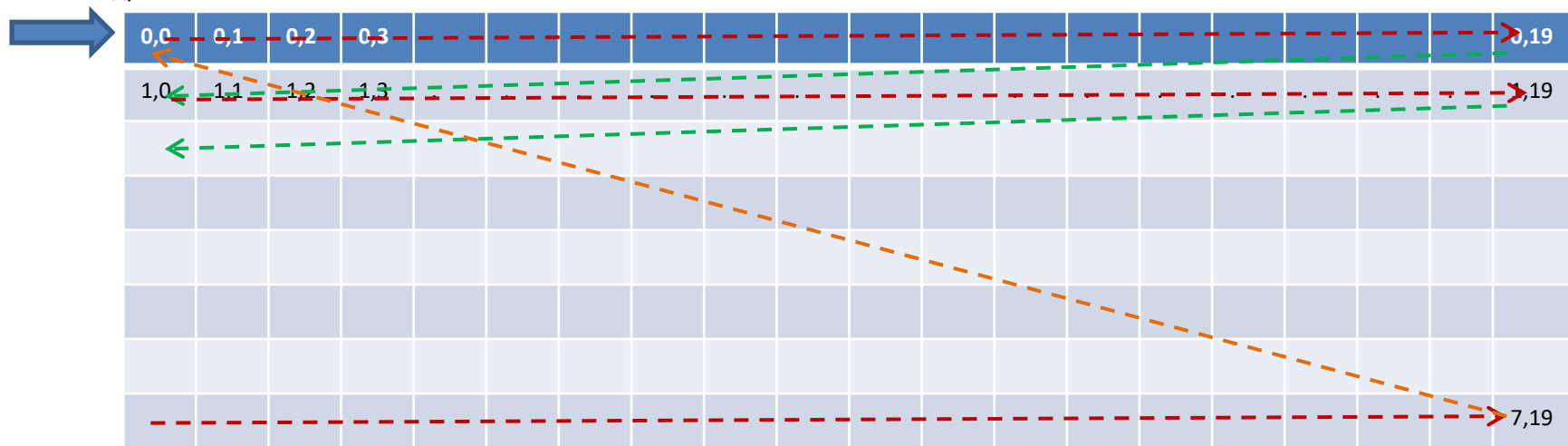
Задача №1 Разработать модуль формирования развёртки VGA заданного формата



Как изображение выводится на экран?

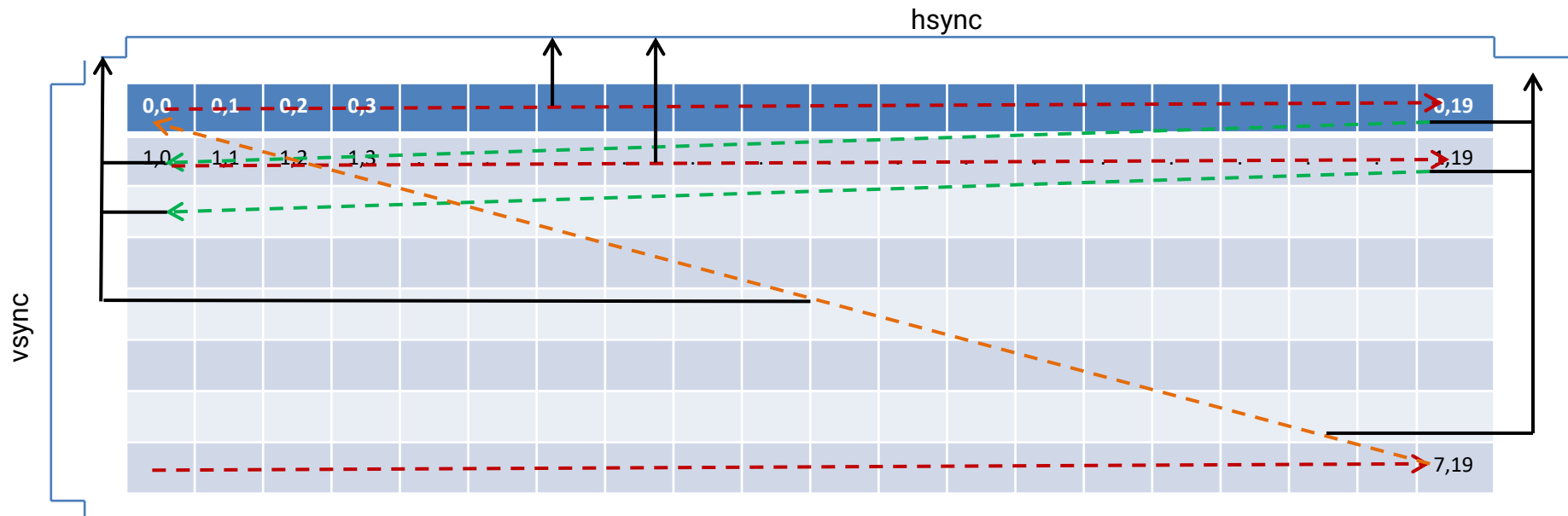
Основные основы основ

Начало кадра



Как изображение выводится на экран?

ОСНОВНЫЕ ОСНОВЫ ОСНОВ



Как изображение выводится на экран?

Основные основы основ

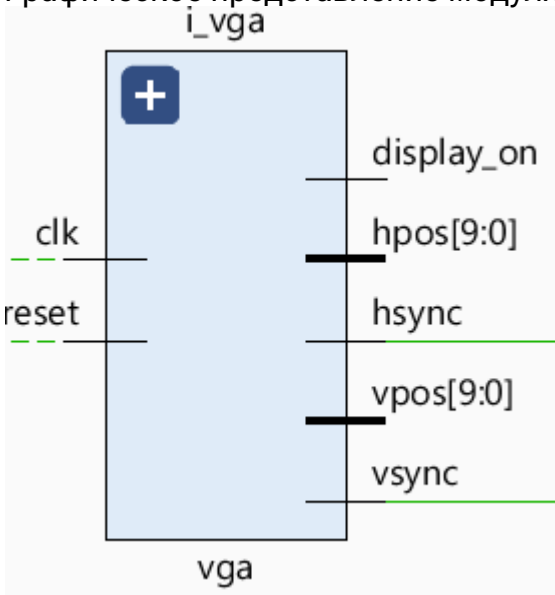
Разрешение	Частота обновления (Гц)	Частота пикселей (МГц)	Строки				Кадры				Полярность h_sync *	Полярность v_sync *
			Пиксели	Передний порожек	Синхронизация	Задний порожек	Строки	Передний порожек	Синхронизация	Задний порожек		
640x350	70	25.175	640	16	96	48	350	37	2	60	p	n
640x350	85	31.5	640	32	64	96	350	32	3	60	p	n
640x400	70	25.175	640	16	96	48	400	12	2	35	n	p
640x400	85	31.5	640	32	64	96	400	1	3	41	n	p
640x480	60	25.175	640	16	96	48	480	10	2	33	n	n
640x480	73	31.5	640	24	40	128	480	9	2	29	n	n
640x480	75	31.5	640	16	64	120	480	1	3	16	n	n
640x480	85	36	640	56	56	80	480	1	3	25	n	n

[Ссылка на таблицу](#)



Как же сформировать развертку на экран?

Графическое представление модуля VGA



Параметры модуля vga

```
// Horizontal constants

H_DISPLAY      = 640, // Horizontal display width
H_FRONT        = 16,  // Horizontal right border (front porch)
H_SYNC         = 96,  // Horizontal sync width
H_BACK         = 48,  // Horizontal left border (back porch)

// Vertical constants

V_DISPLAY      = 480, // Vertical display height
V_BOTTOM       = 10,  // Vertical bottom border
V_SYNC         = 2,   // Vertical sync # lines
V_TOP          = 33,  // Vertical top border
```

Условия формирования управляющих сигналов

```
begin
    hsync    <= ~ (    d_hpos >= H_SYNC_START
                     && d_hpos <= H_SYNC_END   );

    vsync    <= ~ (    d_vpos >= V_SYNC_START
                     && d_vpos <= V_SYNC_END   );

    display_on <= (    d_hpos < H_DISPLAY
                     && d_vpos < V_DISPLAY   );

    hpos     <= d_hpos;
    vpos     <= d_vpos;
end
```

Посчитаем

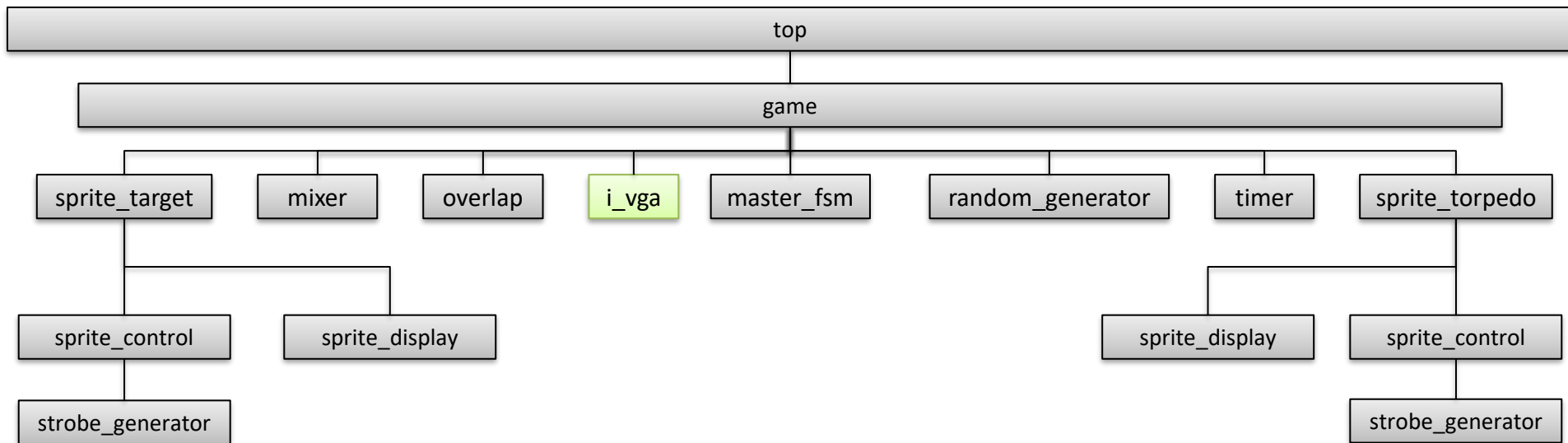
Счетчики пикселей и строк

```
always @*
begin
    if (hpos == H_MAX)
    begin
        d_hpos = 1'd0;

        if (vpos == V_MAX)
            d_vpos = 1'd0;
        else
            d_vpos = vpos + 1'd1;
    end
    else
    begin
        d_hpos = hpos + 1'd1;
        d_vpos = vpos;
    end
end
```

Иерархия проекта

Что за чем?



Объекты 1 и 2

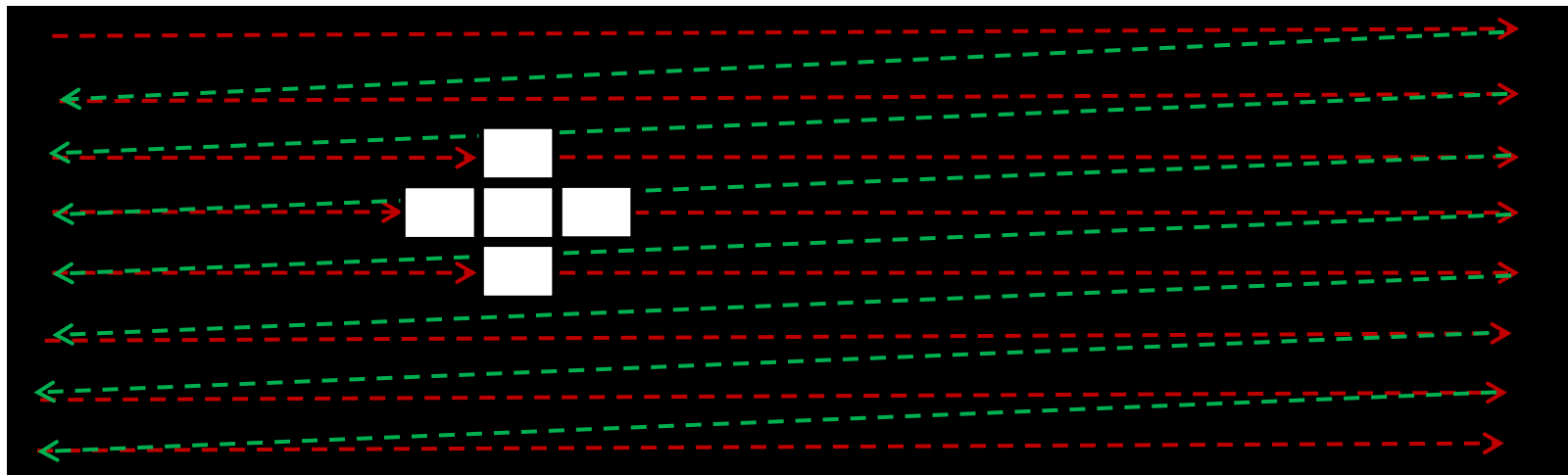
Спрайты

Задача №2. Определить размер объектов и вариант их графического представления

ROM

0	1	0
1	1	1
0	1	0

*Где «1» там цвет пикселя белый



Объекты 1 и 2

Шаблон объекта (game_sprite_top.v)

Создание объектов

Спрайты

```
module game_sprite_top
#(
    parameter SPRITE_WIDTH  = 8,
              SPRITE_HEIGHT = 8,

              DX_WIDTH       = 2, // X speed width in bits
              DY_WIDTH       = 2, // Y speed width in bits

    ROW_0     = 32'h000cc000,
    ROW_1     = 32'h000cc000,
    ROW_2     = 32'h000cc000,
    ROW_3     = 32'hcccccccc,
    ROW_4     = 32'hcccccccc,
    ROW_5     = 32'h000cc000,
    ROW_6     = 32'h000cc000,
    ROW_7     = 32'h000cc000,

    strobe_to_update_xy_counter_width = 20
)
```

```
game_sprite_top
#(
    .SPRITE_WIDTH  ( 8 ),
    .SPRITE_HEIGHT ( 8 ),

    .DX_WIDTH      ( 2 ),
    .DY_WIDTH      ( 3 ),

    .ROW_0 ( 32'h000cc000 ),
    .ROW_1 ( 32'h00ccc000 ),
    .ROW_2 ( 32'h0cceecc0 ),
    .ROW_3 ( 32'hcccccccc ),
    .ROW_4 ( 32'hcc0cc0cc ),
    .ROW_5 ( 32'hcc0cc0cc ),
    .ROW_6 ( 32'hcc0cc0cc ),
    .ROW_7 ( 32'hcc0cc0cc ),

    .strobe_to_update_xy_counter_width
    (strobe_to_update_xy_counter_width)
)
sprite_torpedo
```

```
game_sprite_top
#(
    .SPRITE_WIDTH  ( 8 ),
    .SPRITE_HEIGHT ( 8 ),

    .DX_WIDTH      ( 2 ),
    .DY_WIDTH      ( 1 ),

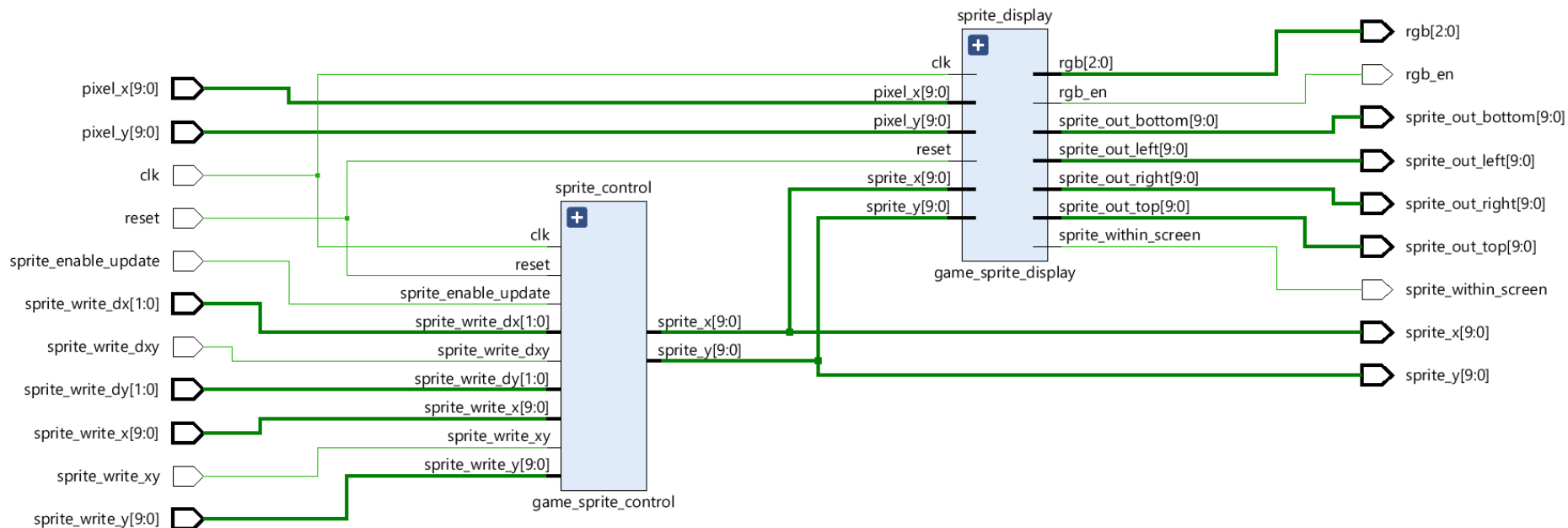
    .ROW_0 ( 32'h000bb000 ),
    .ROW_1 ( 32'h00099000 ),
    .ROW_2 ( 32'h00099000 ),
    .ROW_3 ( 32'hb99ff99b ),
    .ROW_4 ( 32'hb99ff99b ),
    .ROW_5 ( 32'h00099000 ),
    .ROW_6 ( 32'h00099000 ),
    .ROW_7 ( 32'h000bb000 ),

    .strobe_to_update_xy_counter_width
    (strobe_to_update_xy_counter_width)
)
sprite_target
```



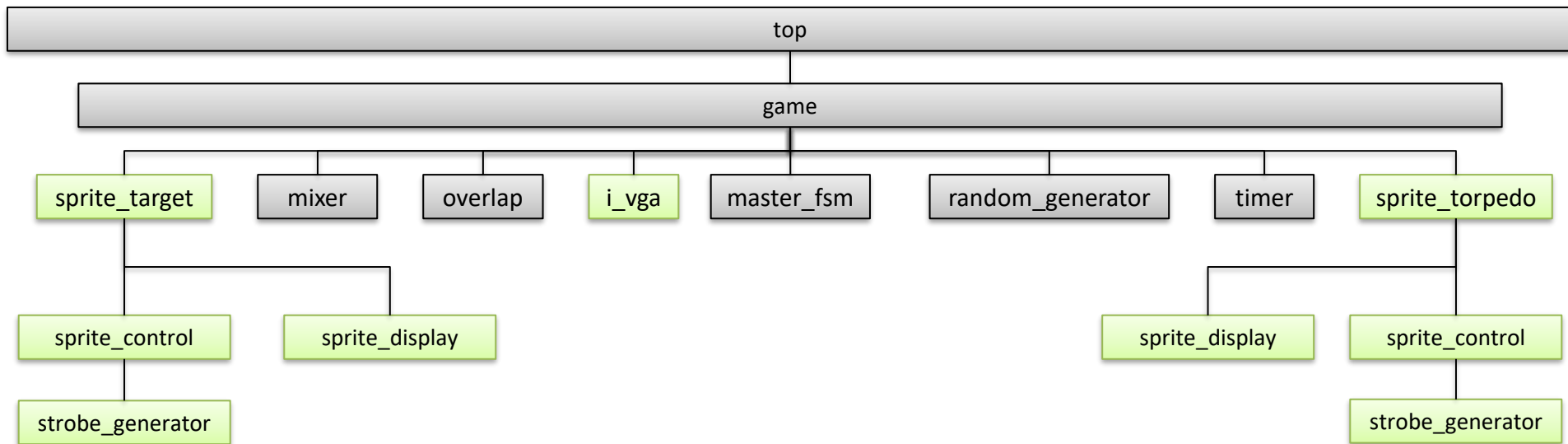
Объекты 1 и 2

Спрайты



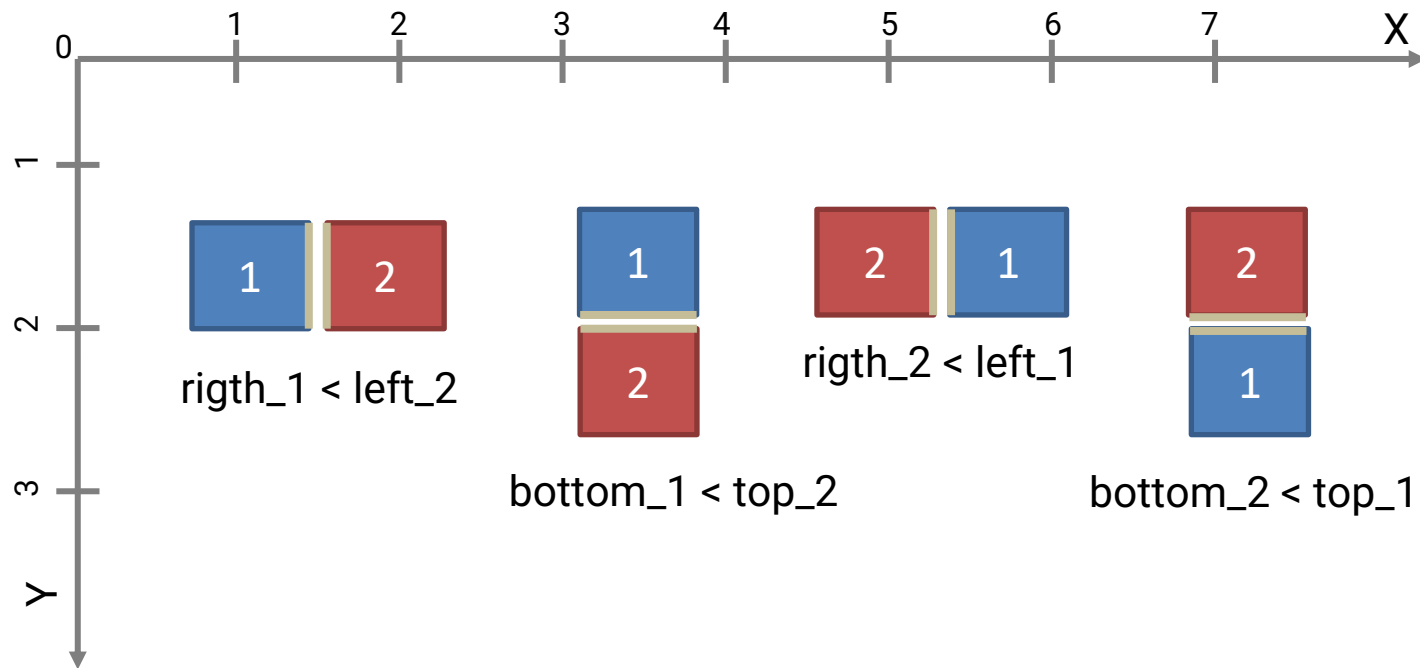
Иерархия проекта

Что за чем?



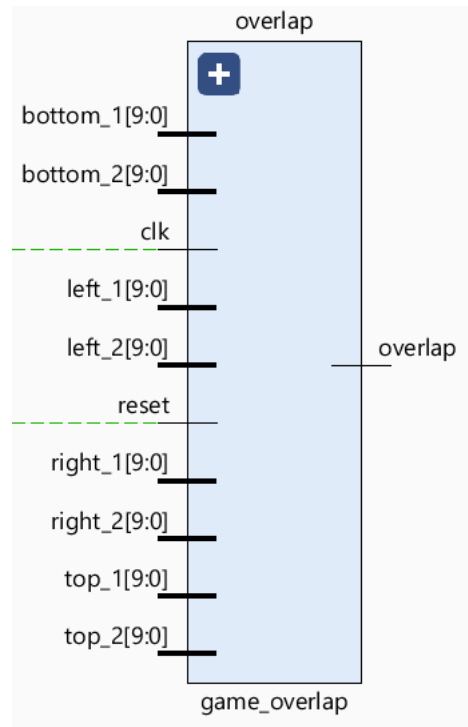
Задача №3

Определить пересечение объектов 1 и 2



Задача №3

Определить пересечение объектов 1 и 2

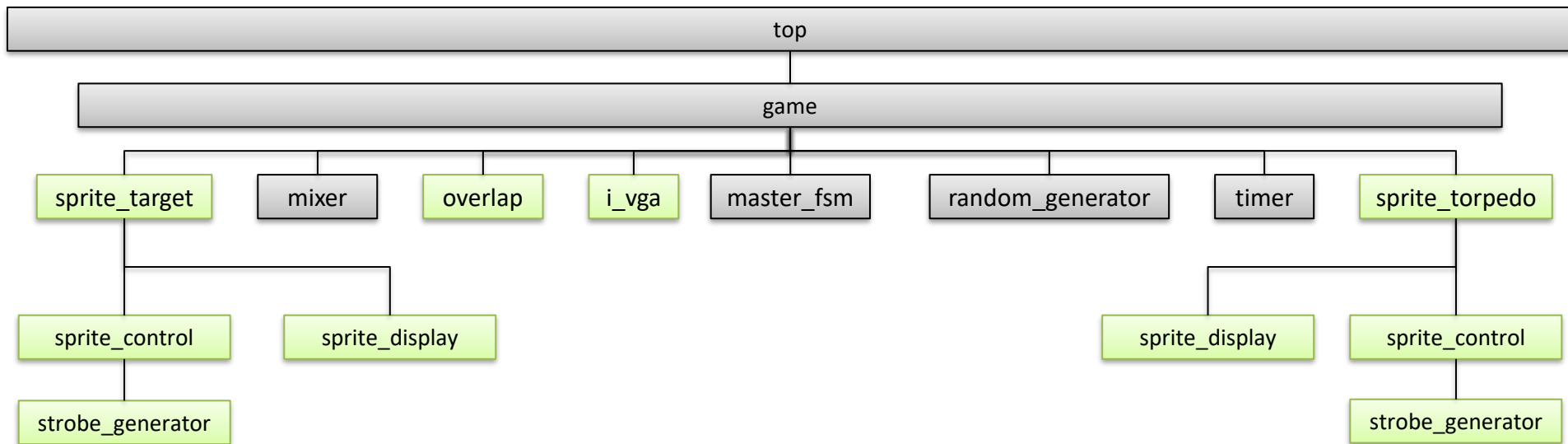


Определяем пересечение объектов

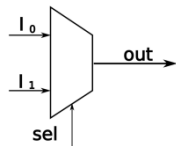
```
always @ (posedge clk or posedge reset)
    if (reset)
        overlap <= 1'b0;
    else
        overlap <= ! (    right_1 < left_2
                        || right_2 < left_1
                        || bottom_1 < top_2
                        || bottom_2 < top_1 );
```

Иерархия проекта

Что за чем?

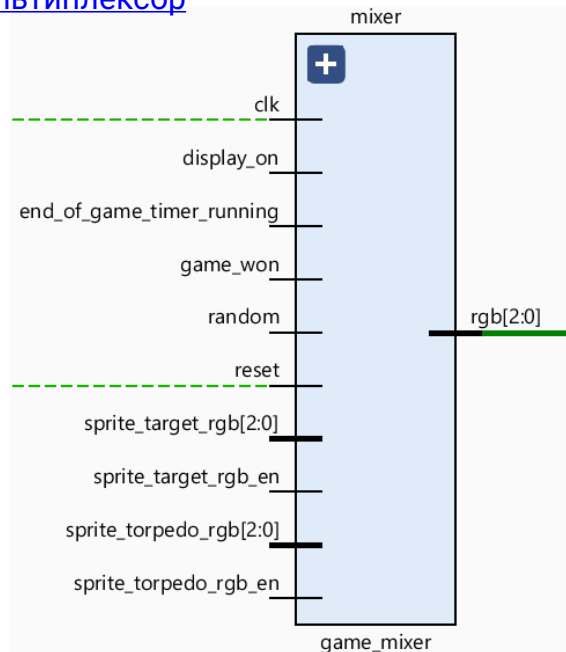


Mixer



Взболтать, но не смешивать

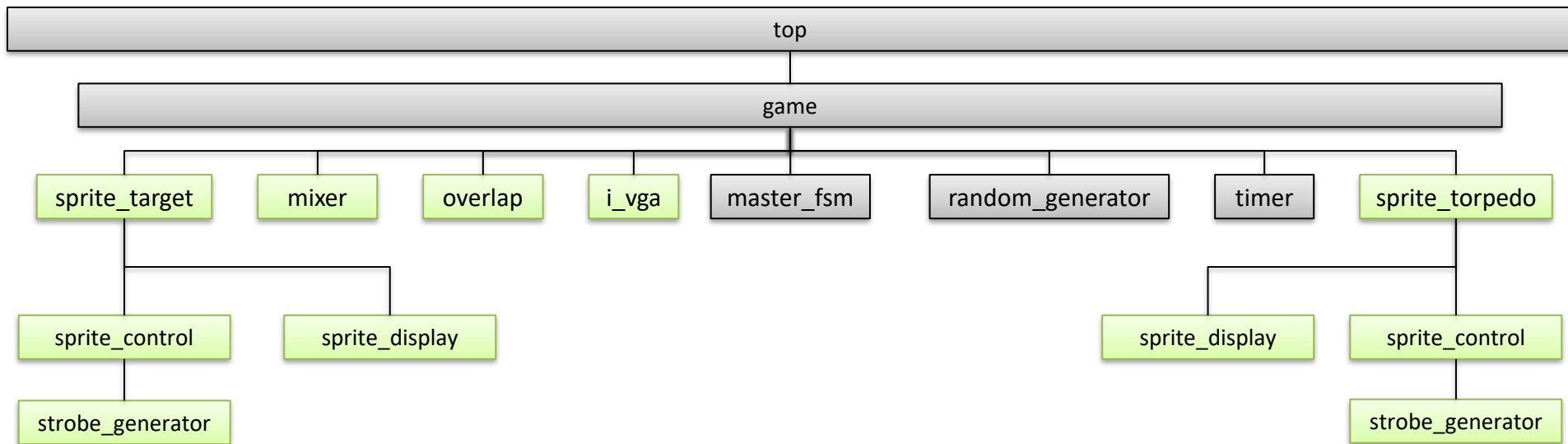
Мультиплексор



```
always @ (posedge clk or posedge reset)
    if (reset)
        rgb <= 3'b000;
    else if (! display_on)
        rgb <= 3'b000;
    else if (end_of_game_timer_running)
        rgb <= { 1'b1, ~ game_won, random };
    else if (sprite_torpedo_rgb_en)
        rgb <= sprite_torpedo_rgb;
    else if (sprite_target_rgb_en)
        rgb <= sprite_target_rgb;
    else
        rgb <= 3'b000;
```

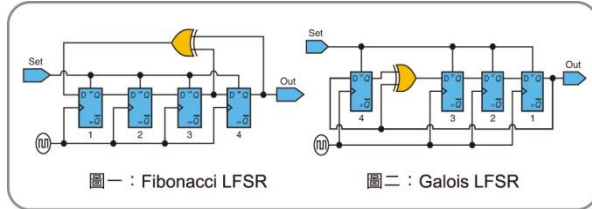
Иерархия проекта

Что за чем?

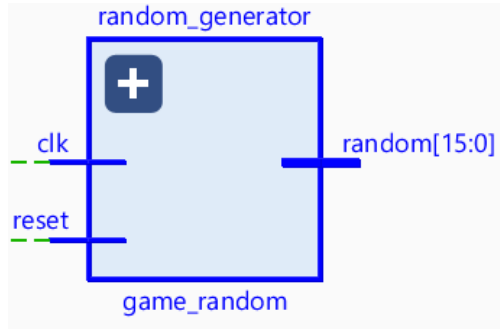


Генератор псевдослучайной последовательности

Случайности не случайны



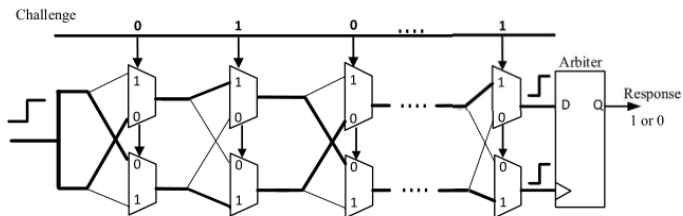
Регистр сдвига с линейной обратной связью (РСЛОС, англ. **Linear Feedback Shift Register**, [LFSR](#))



```
always @(posedge clk or posedge reset)
    if (reset)
        random <= 16'b11111111111111;
    else
        random <= { random [14:0], 1'b0 }
                  ^ ( random [15] ? 16'b1000000001011 : 16'b0 );
```

Физически неклонлируемые функции

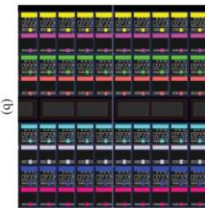
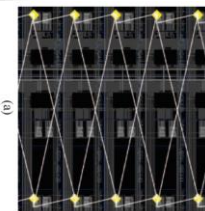
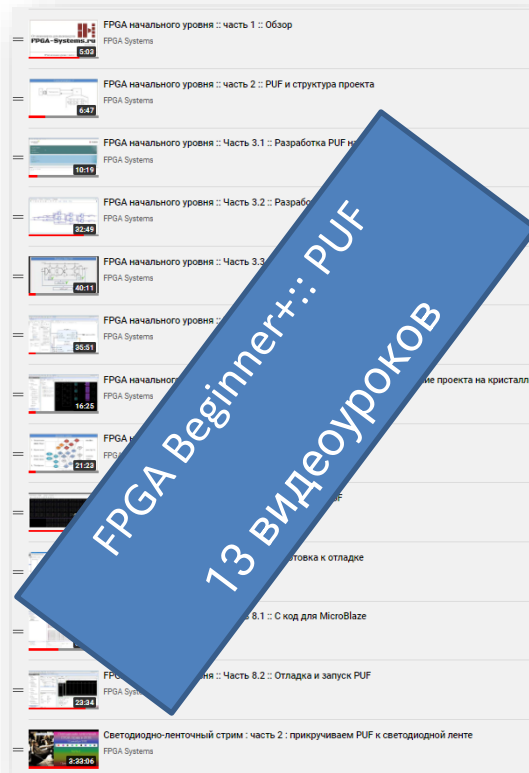
Случайности не случайны



Разрабатываемый нами проект затронет многие аспекты проектирования на #FPGA:

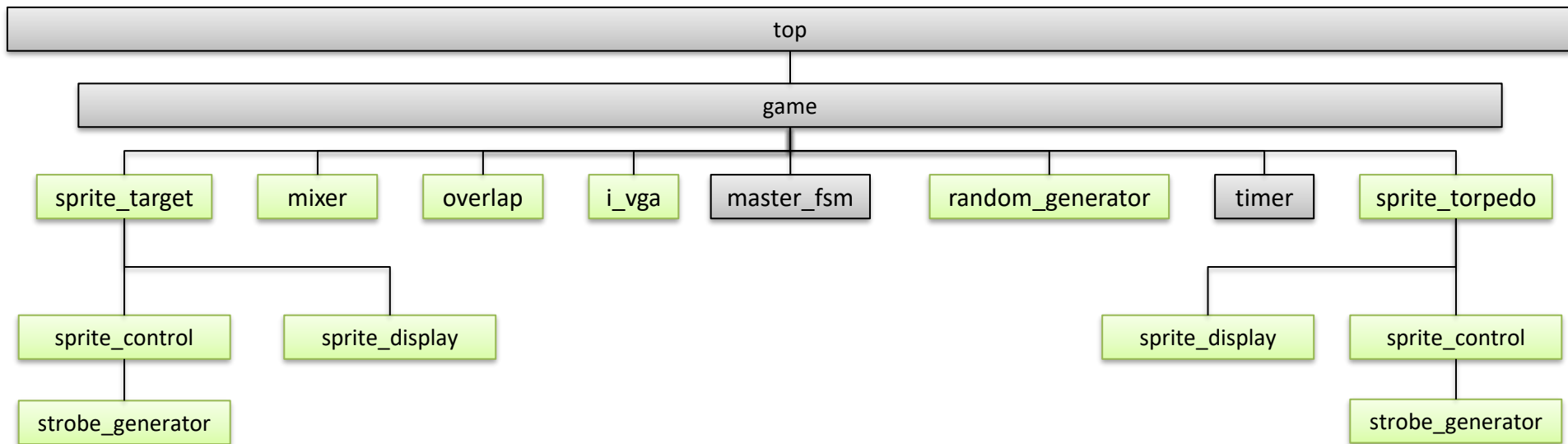
- использование атрибутов языка #VHDL и #Verilog; рассмотрим работу в IP Integrator;
- соберём процессорную систему на базе софт-процессора #MicroBlaze
- напомним код для этой процессорной системы код на языке C;
- научимся накладывать на проект физические ограничения; рассмотрим использование TCL команд;
- изучим непосредственно сам язык TCL;
- проведём отладку проекта с помощью логического анализатора.

[Ссылка на курс](#)



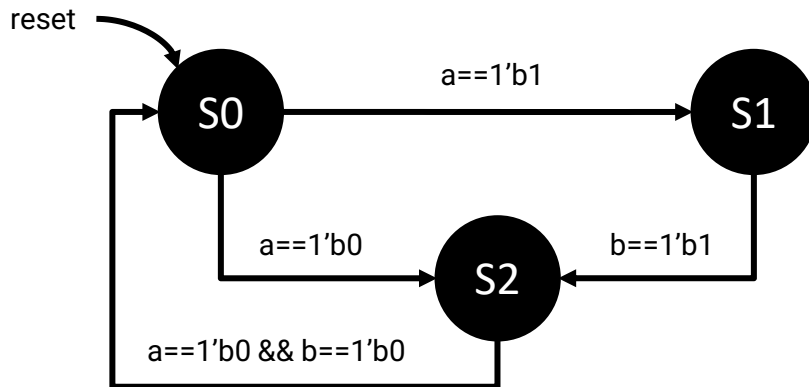
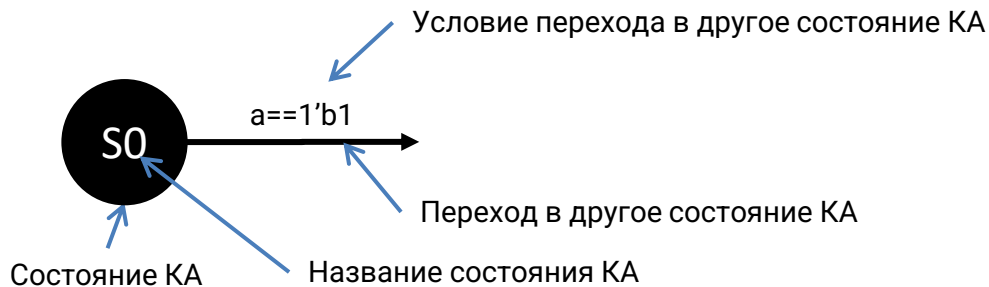
Иерархия проекта

Что за чем?



Конечные автоматы

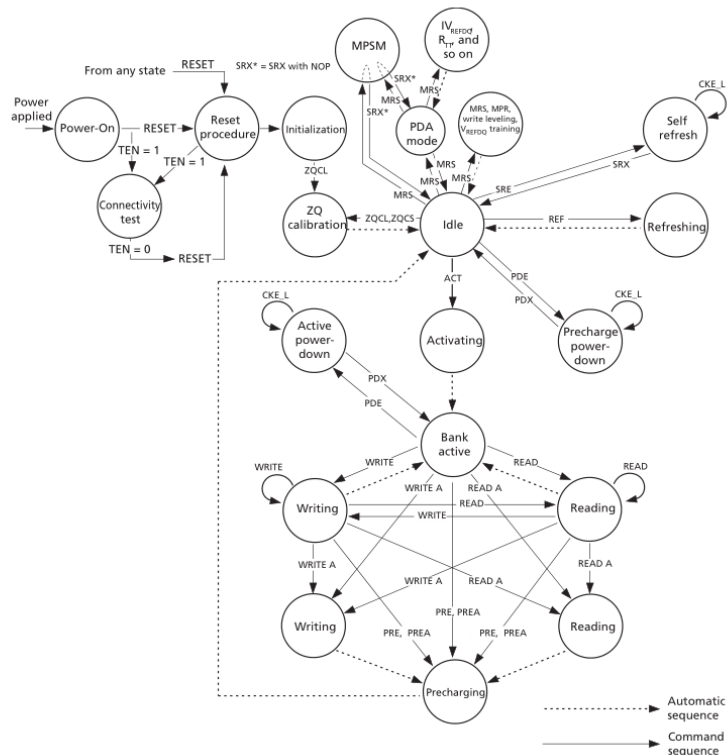
Finite State Machine



Конечный автомат состояний абстрактного устройства

Конечные автоматы

Figure 10: Simplified State Diagram



Везде и всюду

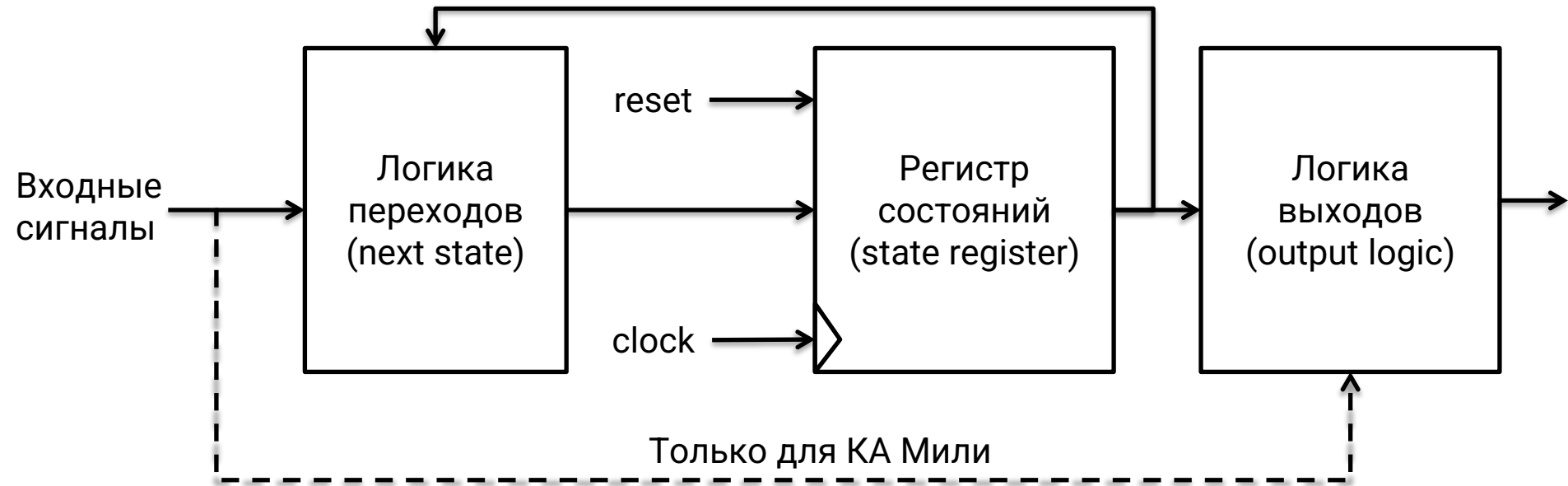
Граф состояний конечного автомата
работы с памятью DDR4

[MT40A1G8WE-083E](#)



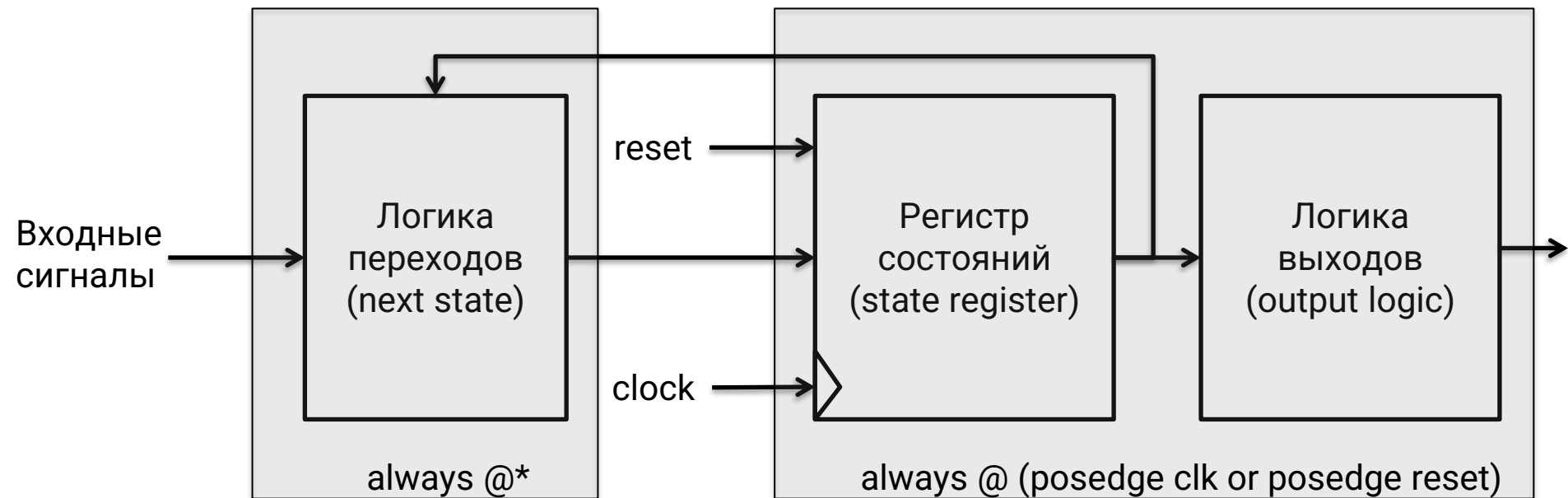
Конечные автоматы

Как они устроены



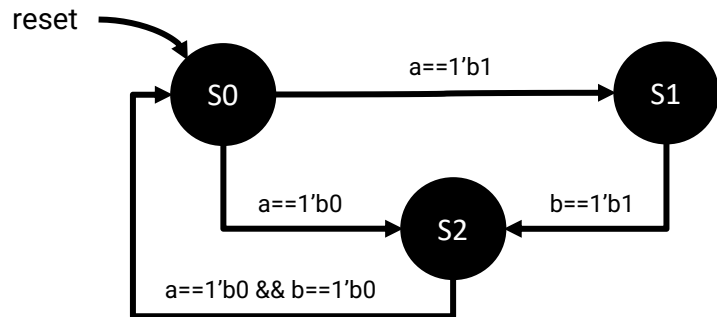
Конечные автоматы

always x1, always x2 или always x3?



*Подробнее о стилях описания конечных автоматов: [1](#), [2](#), [3](#), [4](#) (стр 270)

Конечные автоматы



Кодирование состояний КА

```
localparam [1:0] S0 = 2'b00,  
                S1 = 2'b01,  
                S2 = 2'b10;
```

Регистр состояний КА

```
reg [1:0] state, n_state;
```

Обновление состояний КА

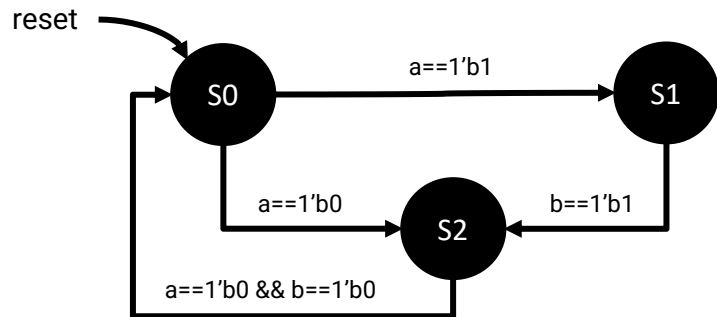
```
always@(posedge clk) begin  
    if (reset) begin  
        state <= S0;  
    end else begin  
        state <= n_state;  
    end  
end
```

Как это выглядит в Verilog

Логика следующего состояния

```
always @* begin  
    n_state = state;  
    case(state)  
        S0 : if (a) begin  
                n_state = S1;  
            end else begin  
                n_state = S2;  
            end  
        S1 : if (b) begin  
                n_state = S2;  
            end  
        S2 : if (a==1'b0 && b==1'b0) begin  
                n_state = S0;  
            end  
        default: n_state = S0;  
    endcase  
end
```

Конечные автоматы



```
localparam [1:0] S0 = 2'b00,  
                S1 = 2'b01,  
                S2 = 2'b10;
```

Binary coding style

```
localparam [2:0] S0 = 3'b001,  
                S1 = 3'b010,  
                S2 = 3'b100;
```

One-hot

```
localparam [3:0] S0 = 4'b1110,  
                S1 = 4'b1101,  
                S2 = 4'b0110;
```

Пользовательский вариант

Кодирование состояний

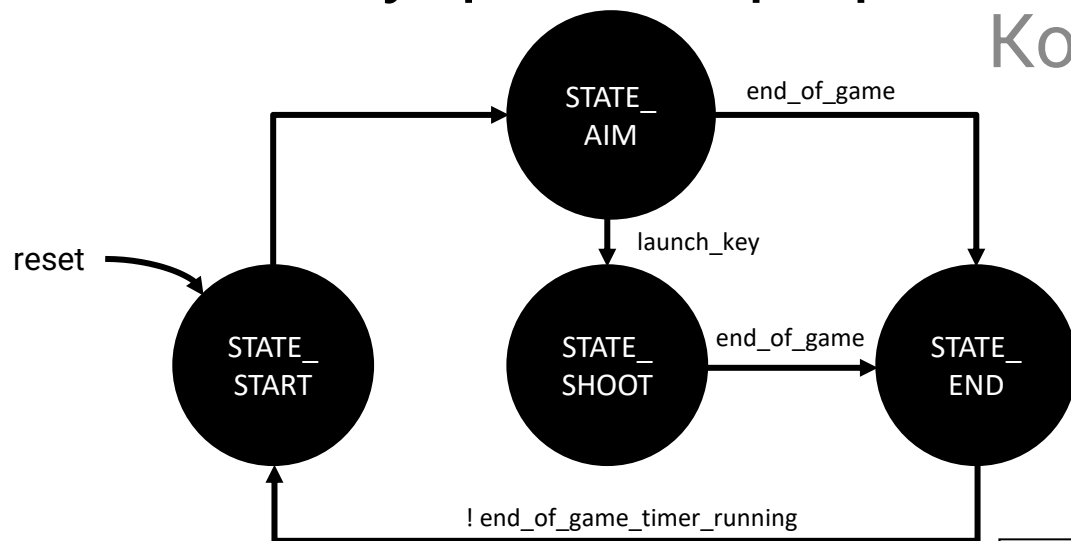
Отличие бинарного кодирования, кода Грея и кода Джонсона

Число	Бинарный код	Код Грея	Код Джонсона
0	0000	0000	0000
1	0001	0001	0001
2	0010	0011	0011
3	0011	0010	0111
4	0100	0110	1111
5	0101	0111	1110
6	0110	0101	1100
7	0111	0100	1000



Главный управлятор проекта

Конечный автомат в игре



```
localparam [1:0] STATE_START = 0,
                STATE_AIM   = 1,
                STATE_SHOOT  = 2,
                STATE_END    = 3;
```

```
wire end_of_game
    = ~ sprite_target_within_screen
      | ~ sprite_torpedo_within_screen
      | collision;
```

```
STATE_START:
begin
    d_sprite_target_write_xy    = 1'b1;
    d_sprite_torpedo_write_xy   = 1'b1;

    d_sprite_target_write_dxy   = 1'b1;

    d_game_won                  = 1'b0;

    d_state = STATE_AIM;
end
```

```
STATE_AIM:
begin
    d_sprite_target_enable_update = 1'b1;

    if (end_of_game)
    begin
        d_end_of_game_timer_start = 1'b1;
    end
    d_state = STATE_END;
else if (launch_key)
begin
    d_state = STATE_SHOOT;
end
end
```

```
STATE_SHOOT:
begin
    d_sprite_torpedo_write_dxy    = 1'b1;

    d_sprite_target_enable_update = 1'b1;
    d_sprite_torpedo_enable_update = 1'b1;

    if (collision)
        d_game_won = 1'b1;

    if (end_of_game)
    begin
        d_end_of_game_timer_start = 1'b1;
    end
    d_state = STATE_END;
end
```

```
STATE_END:
begin
    // TODO: Investigate why it needs collision detection here
    // and not in previous state

    if (collision)
        d_game_won = 1'b1;

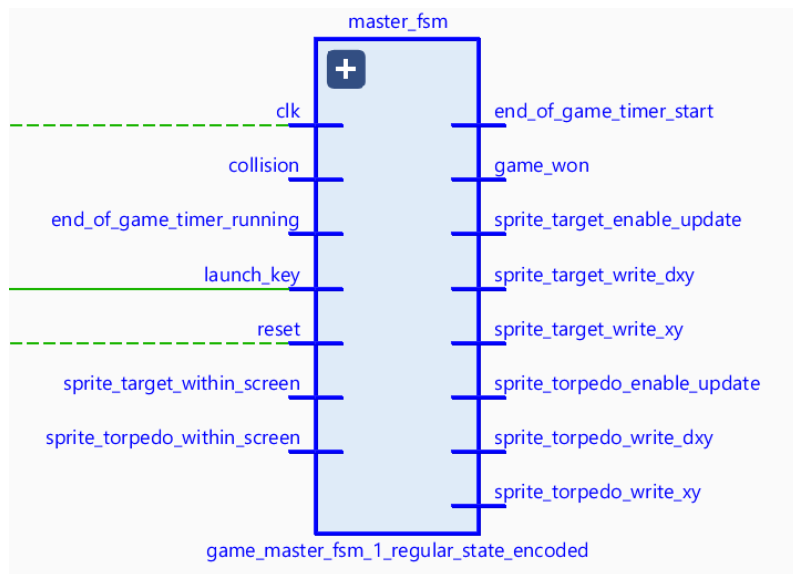
    if (! end_of_game_timer_running)
        d_state = STATE_START;
end
```



Главный управлятор проекта

Конечный автомат в игре

game_master_fsm_1_regular_state_encoded.v

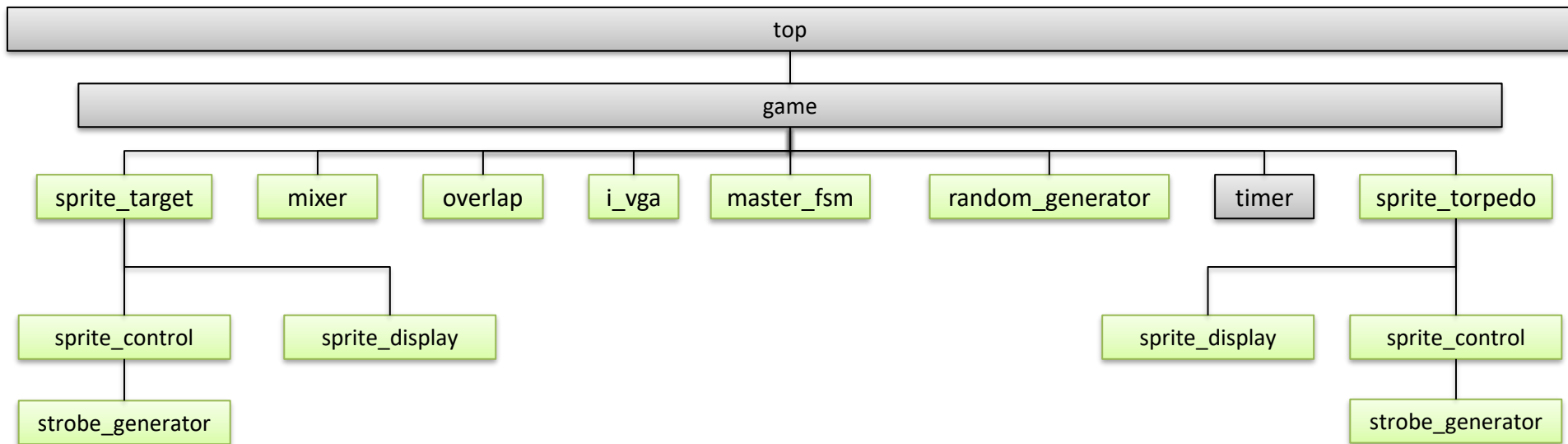


- game_master_fsm_2_special_style_one_hot (game_master_fsm_2_special_style_one_hot.v)
- game_master_fsm_3_special_style_signals_from_state (game_master_fsm_3_special_style_signals_from_state.v)



Иерархия проекта

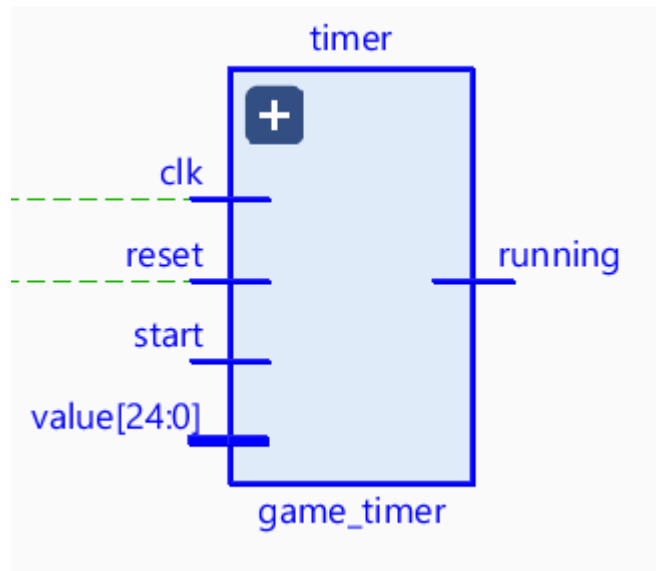
Что за чем?



Timer

Сколько длится хаос?

game_timer.v

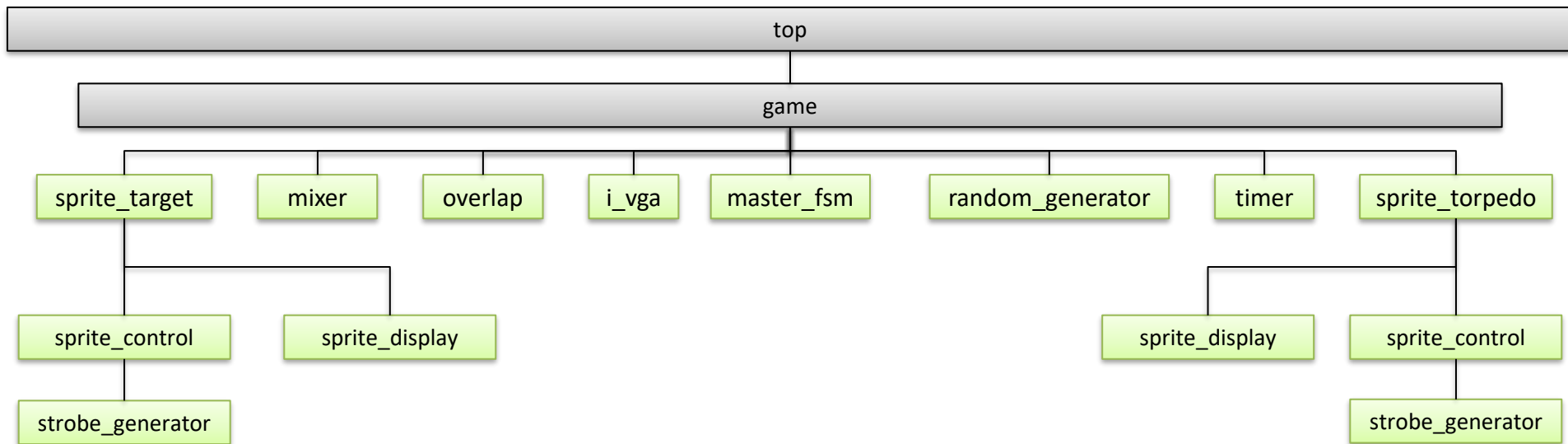


```
always @(posedge clk or posedge reset)
    if (reset)
        begin
            running <= 1'b0;
        end
    else if (start)
        begin
            counter <= value;
            running <= 1'b1;
        end
    else if (running)
        begin
            if (counter == { width, 1'b0 })
                running <= 1'b0;

            counter <= counter - 1;
        end
end
```

Иерархия проекта

Что за чем?



Модули верхнего уровня

Модуль верхнего уровня top.v

```
//Nexus A7 wrapper
module top
# (
    parameter clk_mhz = 100,
               strobe_to_update_xy_counter_width = 20
)
(
    input      clk,
    input      reset_n,

    input  [3:0] key_sw,
    output [3:0] led,

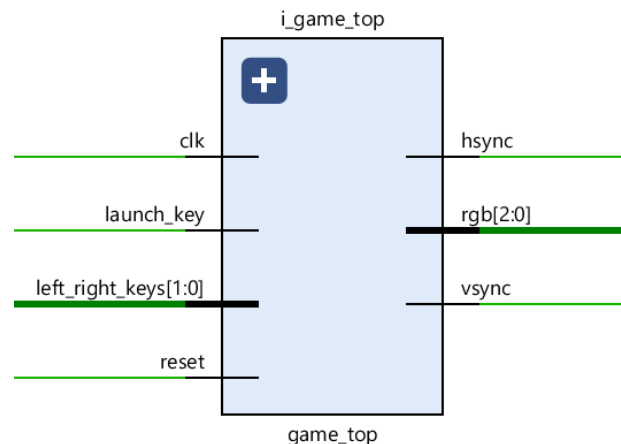
    //output [7:0] abcdefgh,
    //output [3:0] digit,

    //output      buzzer,

    output      hsync,
    output      vsync,
    output [2:0] rgb
);
```

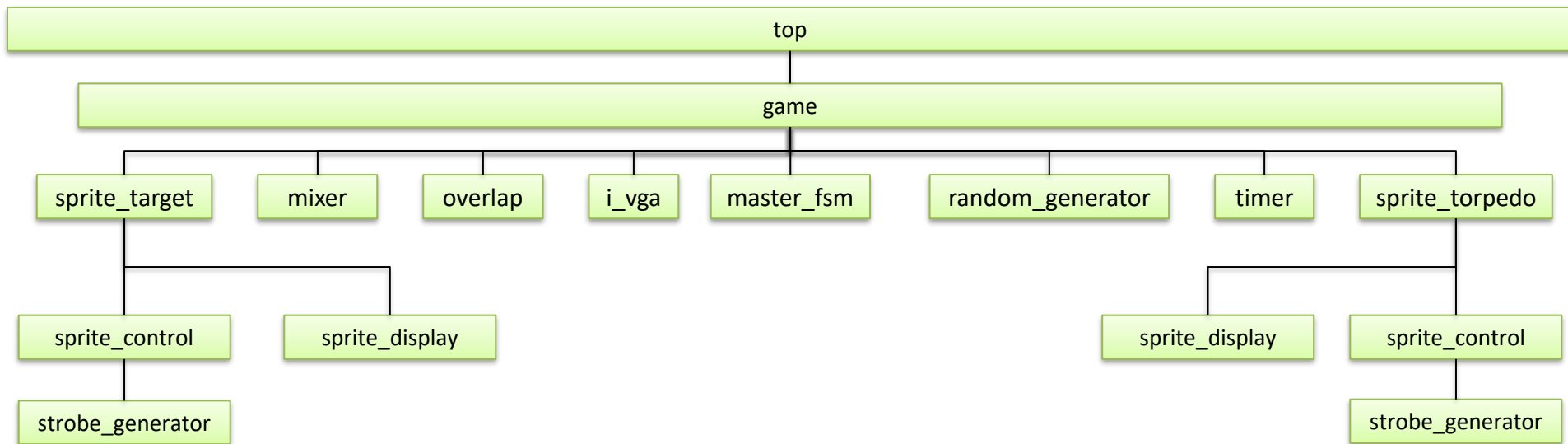
top и game_top

Модуль игры game_top.v



Иерархия проекта

Что за чем?

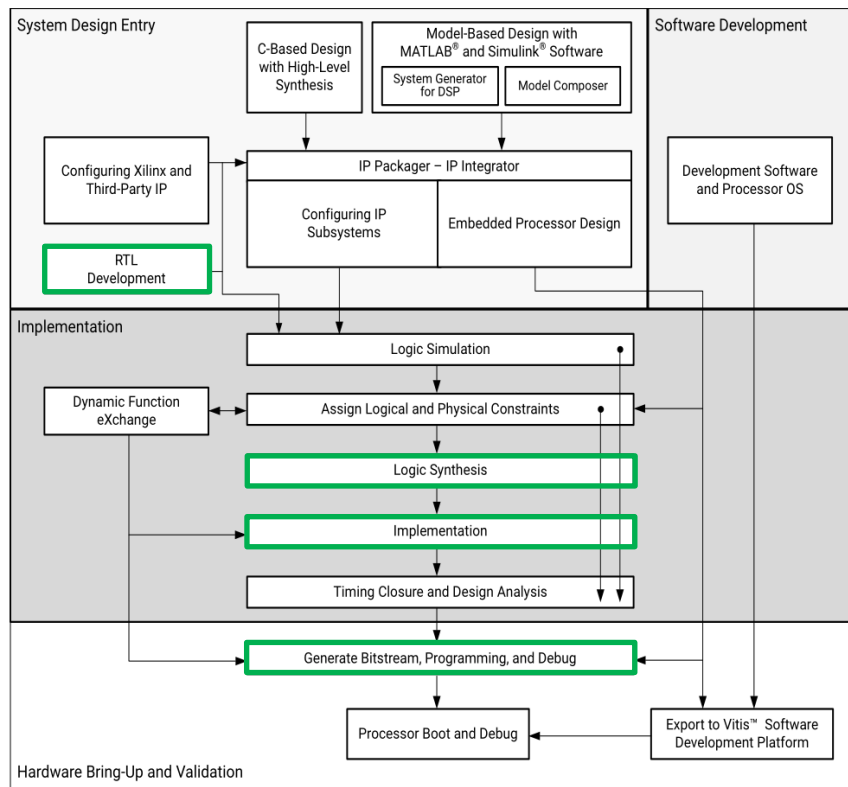


Маршрут проектирования в Vivado

Что за чем следует?

Это полный вариант маршрута проектирования в Vivado. Однако, в рамках школы мы рассмотрим только базовый маршрут проектирования для RTL, который включает в себя:

- создание проекта
- добавление исходников
- Elaborate представление
- Синтез
- Имплементация
- Создание конфигурационного файла



Vivado – экспресс курс

Графический интерфейс

The screenshot shows the Vivado IDE interface with several red annotations highlighting key components:

- Меню** (Menu): Points to the top menu bar.
- Иерархия проекта** (Project Hierarchy): Points to the **Sources** panel, which displays a tree view of the project files.
- Свойства выбранного объекта** (Properties of the selected object): Points to the **Properties** panel, which is currently empty.
- Основное рабочее поле** (Main workspace): Points to the **Project Summary** panel, which displays project information and synthesis/implementation results.
- Консоль, ошибки, отчеты, логи** (Console, errors, reports, logs): Points to the **Design Runs** panel, which displays a table of design runs.

Project Summary Overview | Dashboard

Settings Edit

Project name: game_xilinx
Project location: D:/Projects/ce2020labs-master/game_xilinx
Product family: Artix-7
Project part: xc7a100tcsg324-1
Top module name: top
Target language: Verilog
Simulator language: Mixed

Synthesis **Implementation** **Summary** | Route Status

Status: Complete
Messages: 16 critical warnings, 16 warnings
Part: xc7a100tcsg324-1
Strategy: Vivado Synthesis Defaults
Report Strategy: Vivado Synthesis Default Reports

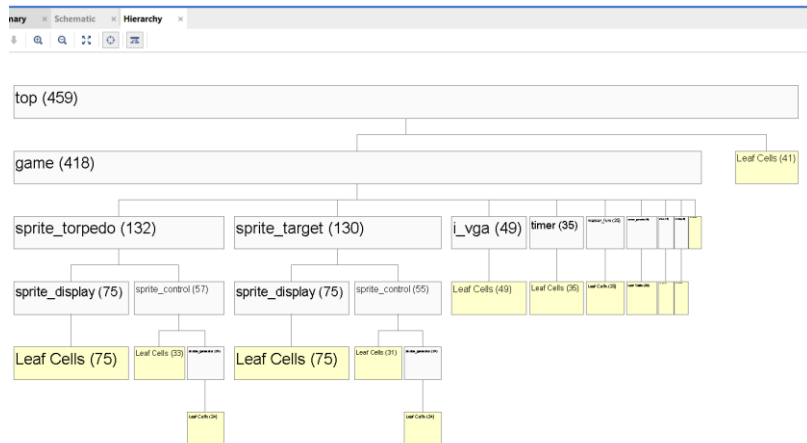
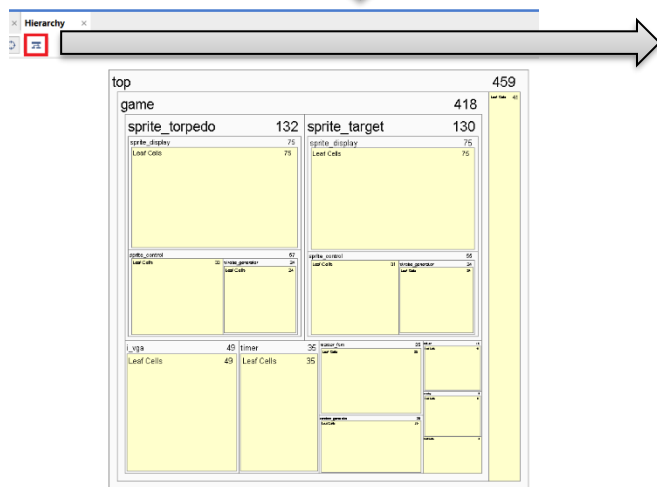
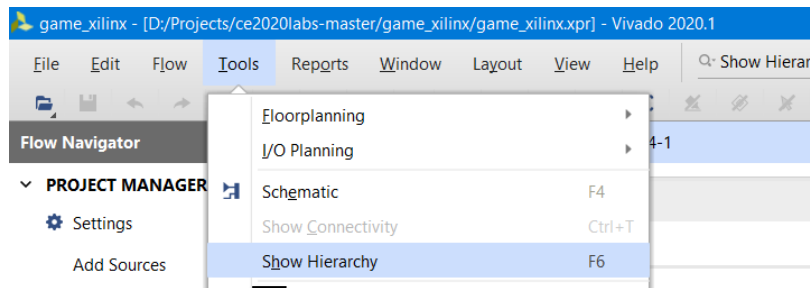
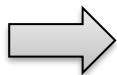
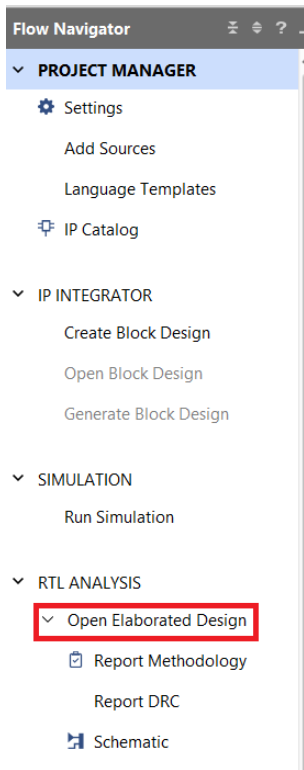
Status: Complete
Messages: 16 critical warnings, 16 warnings
Part: xc7a100tcsg324-1
Strategy: Vivado Implementation Defaults
Report Strategy: Vivado Implementation Default Reports

Design Runs

Name	Constraints	Status	WNS	TNS	WHS	THS	TPWS	Total Power	Failed Routes	LUT	FF	BRAM	URAM	DSP	Start	Elapsed	Run Strategy
synth_1	constrs_1	synth_design Complete!								298	282	0.0	0	0	9/2/20, 9:33 PM	00:00:58	Vivado Synthesis Defaults*
impl_1	constrs_1	route_design Complete!	4.860	0.000	0.155	0.000	0.000	0.125	0	296	282	0.0	0	0	9/2/20, 9:36 PM	00:01:45	Vivado Implementation Defaults*

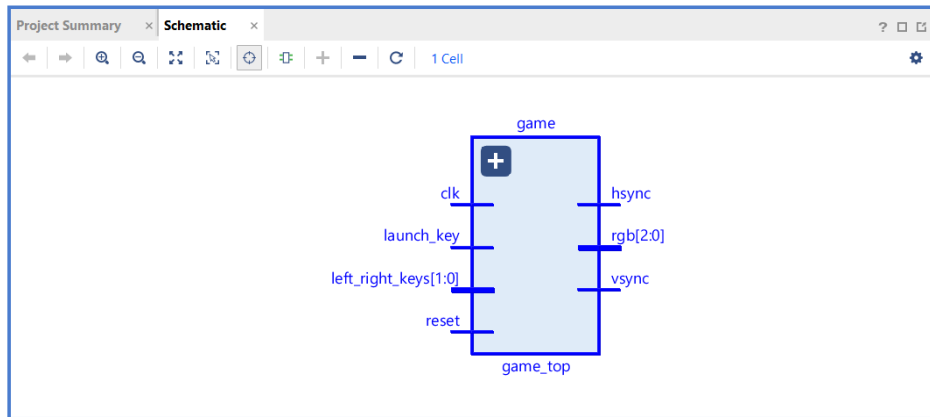
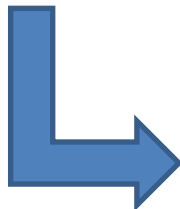
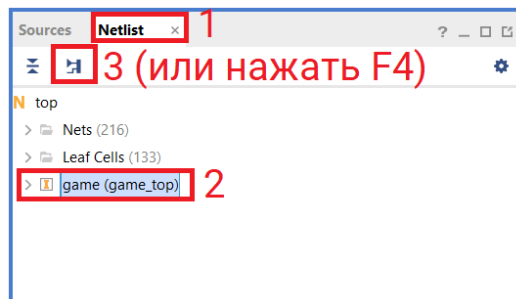
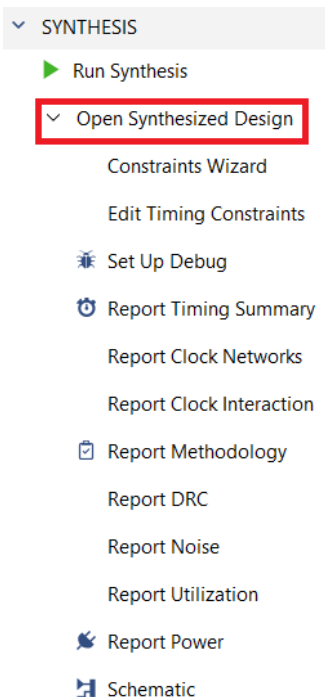
Vivado – экспресс курс

Show Hierarchy



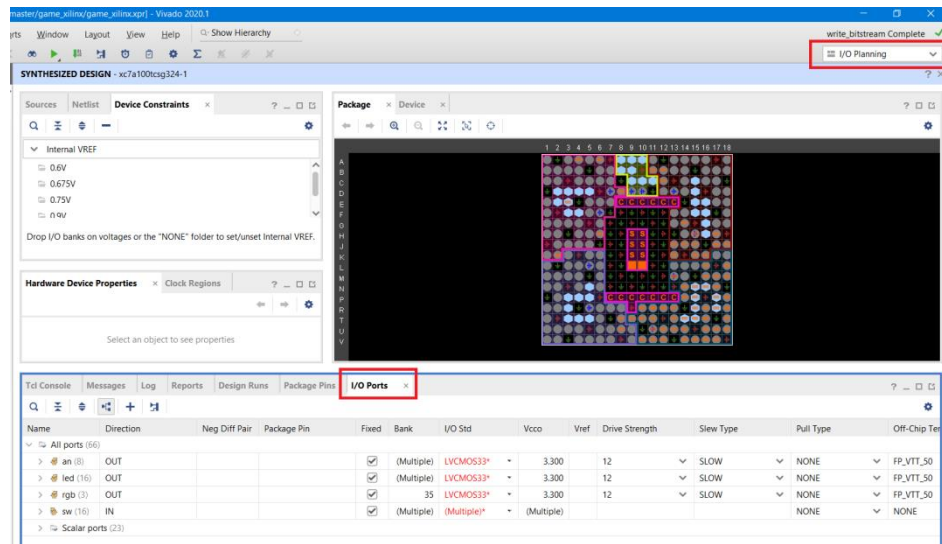
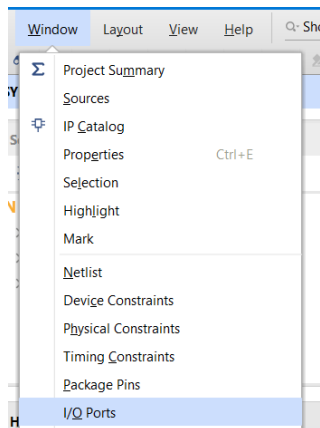
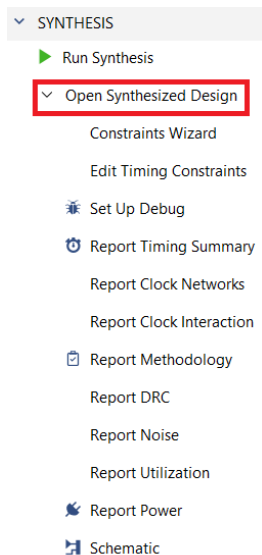
Пост синтез

Из кода в регистры и логику



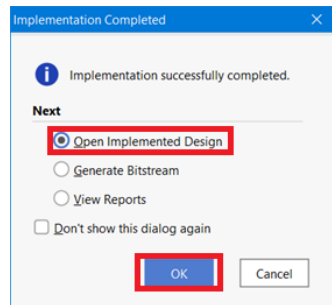
Пост синтез

Подключение ножек ПЛИС к модулю



Пост имплементация

Как проект выглядит внутри ПЛИС?



IMPLEMENTED DESIGN - xc7a100tcs9324-1

Sources Netlist

- top
 - Nets (192)
 - Leaf Cells (133)
 - game (game_top)

Properties

Select an object to see properties

Project Summary Device

Design Timing Summary

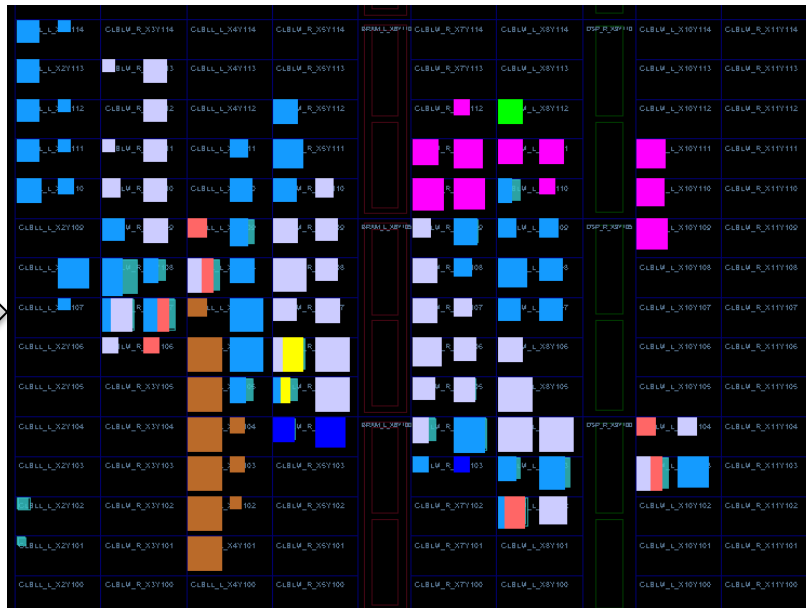
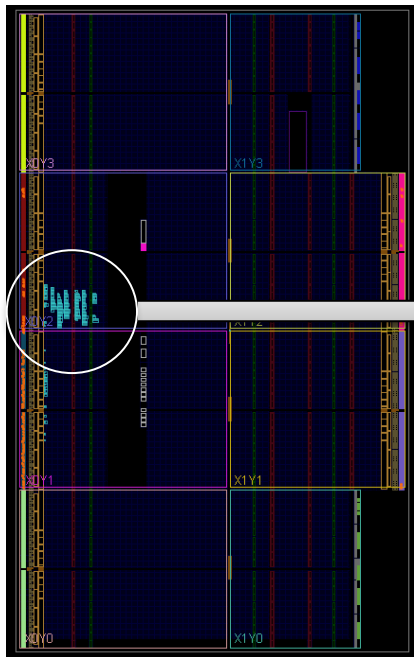
Setup	Hold	Pulse Width
Worst Negative Slack (WNS): 4,860 ns	Worst Hold Slack (WHS): 0,155 ns	Worst Pulse Width Slack (WPWS): 4,500 ns
Total Negative Slack (TNS): 0,000 ns	Total Hold Slack (THS): 0,000 ns	Total Pulse Width Negative Slack (TPWS): 0,000 ns
Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0
Total Number of Endpoints: 367	Total Number of Endpoints: 367	Total Number of Endpoints: 283

All user specified timing constraints are met.

Timing Summary - impl_1 (saved)

Пост имплементация

Как проект выглядит внутри ПЛИС?



top

- > Nets (192)
- > Leaf Cells (133)
- ✓ game (game_top)
 - > Nets (143)
 - > Leaf Cells (6)
 - i_vga (vga)
 - master_fsm (game_master_fsm_1_regular_state_encoded)
 - mixer (game_mixer)
 - overlap (game_overlap)
 - random_generator (game_random)
 - sprite_target (game_sprite_top)
 - sprite_torpedo (game_sprite_top_parameterized0)
 - timer (game_timer)

*Для закрашки: правой кнопкой мыши по модулю в Netlist -> Highlight Leaf Cells -> Выбрать цвет



Пост имплементация

Сколько затрачено ресурсов ПЛИС?

Сводная таблица занятых ресурсов (Report Utilization)

IMPLEMENTATION

Run Implementation

Open Implemented Design

Constraints Wizard

Edit Timing Constraints

Report Timing Summary

Report Clock Networks

Report Clock Interaction

Report Methodology

Report DRC

Report Noise

Report Utilization

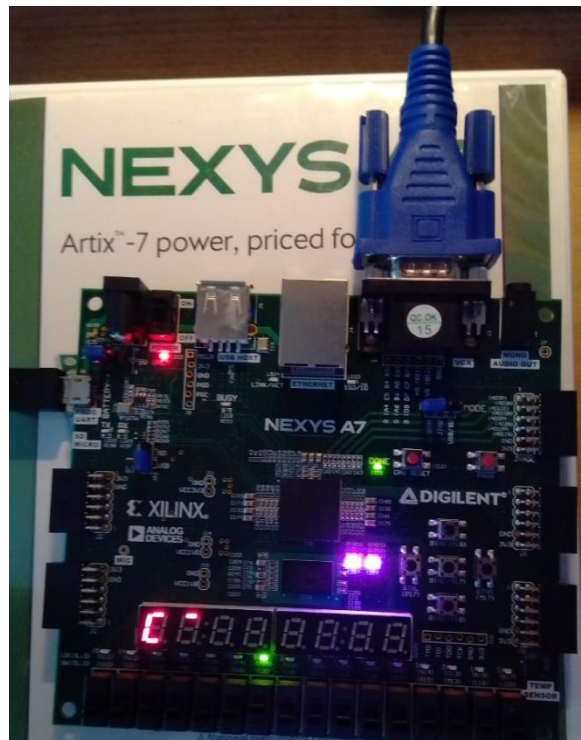
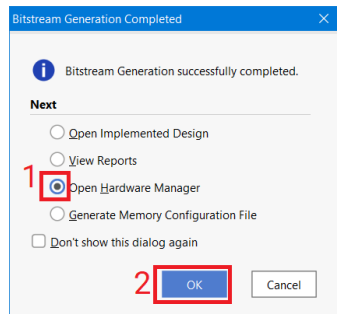
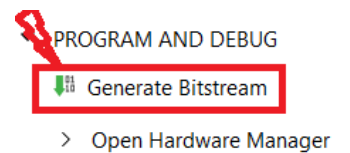
Report Power

Schematic

Name	Slice LUTs (63400)	Slice Registers (126800)	Slice (15850)	LUT as Logic (63400)	Bonded IOB (210)	BUFGCTRL (32)
top	296	282	126	296	66	1
game (game_top)	278	250	106	278	0	0
i_vga (vga)	39	28	12	39	0	0
master_fsm (game_master_fsm_1_regular_state_encoded)	4	7	2	4	0	0
mixer (game_mixer)	4	3	2	4	0	0
overlap (game_overlap)	21	1	9	21	0	0
random_generator (game_random)	2	16	5	2	0	0
sprite_target (game_sprite_top)	84	80	42	84	0	0
sprite_torpedo (game_sprite_top_parameterized0)	89	89	42	89	0	0
timer (game_timer)	32	26	11	32	0	0

Последний шаг

Создание конфигурационного файла



HARDWARE MANAGER - unconnected

No hardware target is open. **1** **Open target**

2 **Auto Connect**

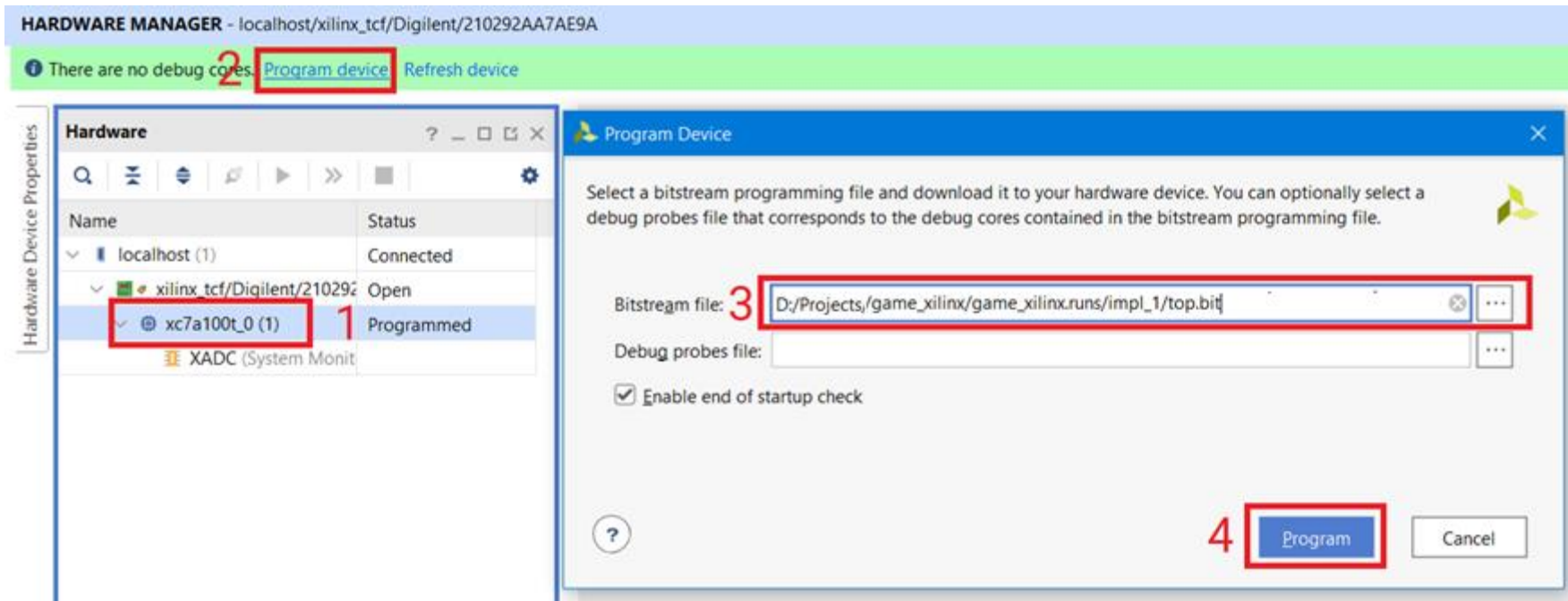
Recent Targets

Available Targets on Server

Open New Target...

Последний шаг

Создание конфигурационного файла



Что будет дальше?

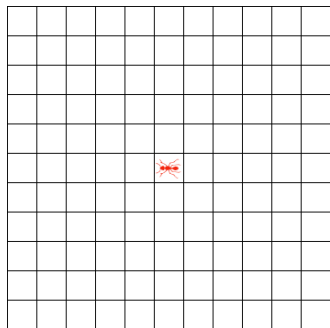
Какие возможны улучшения?

1. Добавьте еще один спрайт == +1 к карме
2. Сделайте счетчик побед и поражений с выводом результата на экран
3. Добавьте второго игрока
4. Игра в догонялки
5. Расширьте функционал дополнительными модулями
6. Погрузитесь в исследования. Постройте генератор шума на физически неклонируемой функции ([PUF](#))

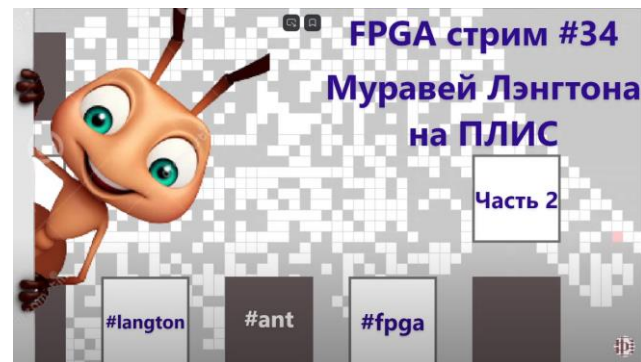
Клеточные автоматы

Жизнь муравья

Муравей Лэнгтона — это двумерный клеточный автомат с очень простыми правилами, изобретенный Крисом Лэнгтоном[1]. [Wiki](#)



[Ссылка на стрим](#)



[Ссылка на стрим](#)

Где найти FPGA комьюнити?



fpga-systems.ru



t.me/fpgasystems <=> @fpgasystems



youtube.com/c/fpgasystems



admin@fpga-systems.ru



Приходи на следующую конференцию FPGA разработчиков

fpga-systems.ru/meet

Москва

Минск

Томск

Санкт-Петербург

