

## 1. 실습 목표

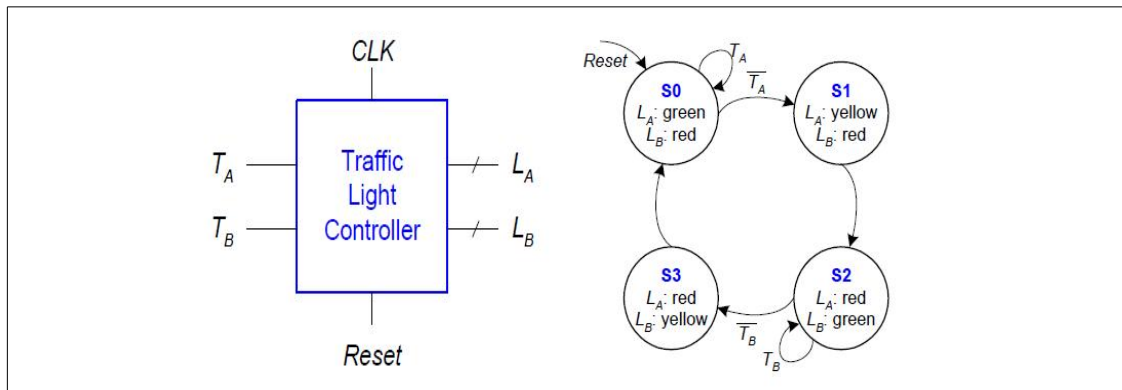
- 사람이 있으면 켜지고 없으면 꺼지는 사거리 신호등을 만든다.

## 2. Specification

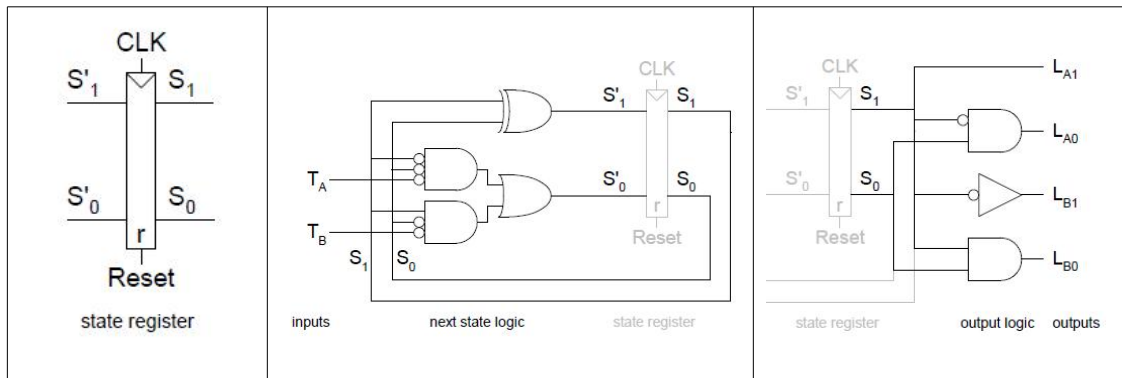
### 1) I/O port

- Input port : 4개 입력 ( $T_A$ ,  $T_B$ , clock, reset)
- Output port : 2개 출력 ( $L_A$ ,  $L_B$ )

### 2) 예상 RTL 블록도



### 3) 예상 내부 회로도



### 4) 예상 진리표

Current State	Inputs		Next State
$S$	$T_A$	$T_B$	$S'$
S0	0	X	S1
S0	1	X	S0
S1	X	X	S2
S2	X	0	S3
S2	X	1	S2
S3	X	X	S0

Current State		Inputs		Next State	
$S_1$	$S_0$	$T_A$	$T_B$	$S'_1$	$S'_0$
0	0	0	X	0	1
0	0	1	X	0	0
0	1	X	X	1	0
1	0	X	0	1	1
1	0	X	1	1	0
1	1	X	X	0	0

State	Encoding
S0	00
S1	01
S2	10
S3	11

Current State		Inputs		Next State		D FF input	
$S_1$	$S_0$	$T_A$	$T_B$	$S'_1$	$S'_0$	$D_A$	$D_B$
0	0	0	X	0	1	0	1
0	0	1	X	0	0	0	0
0	1	X	X	1	0	1	0
1	0	X	0	1	1	1	1
1	0	X	1	1	0	1	0
1	1	X	X	0	0	0	0

$$S'_1 = S_1 \oplus S_0$$

$$S'_0 = \overline{S_1} S_0 T_A + S_1 \overline{S_0} \overline{T_B}$$
  

$$D_A = \Sigma(1,2)$$

$$D_B = 000X + 11X0$$
  

Current State		Outputs			
$S_1$	$S_0$	$L_{A1}$	$L_{A0}$	$L_{B1}$	$L_{B0}$
0	0	0	0	1	0
0	1	0	1	1	0
1	0	1	0	0	0
1	1	1	0	0	1

$$L_{A1} = S_1$$

$$L_{A0} = \overline{S_1} S_0$$

$$L_{B1} = \overline{S_1}$$

$$L_{B0} = S_1 S_0$$
  

Output	Encoding
green	00
yellow	01
red	10

### 3. 실험내용

```

module traffic_light(rst, clk, T, S, next_S, La, Lb);
input wire [1:0] T;           // 입력T 선언 (T[0]는 T_A, T[1]는 T_B로 지정)
input wire rst, clk;         // reset, clock 선언
output wire [1:0] La, Lb;    // 출력 L_A, L_B 선언
output wire [3:0] S, next_S;
// 이전상태와 다음상태 선언
// S=0001일 때 상태는 S_0, next_S=0001일 때 S_0'
// S=0010일 때 상태는 S_1, next_S=0010일 때 S_1'
// S=0100일 때 상태는 S_2, next_S=0100일 때 S_2'
// S=1000일 때 상태는 S_3, next_S=1000일 때 S_3'

reg [1:0] la, lb;
reg [3:0] next_s, s;
// 조건문안에 임시로 저장해줄 함수 선언

always@(posedge clk or posedge rst) // clock이나 reset이 상승edge일 때 작동
begin
if(rst) // reset이 입력되면
begin
s = next_s; // 이전상태는 reset을 입력하기 전 상태
next_s = 4'b0001; // 다음상태는 초기상태 S_0(0001)로 돌아간다.
la= 2'b00; // L_A는 green
lb= 2'b10; // L_B는 red
end
end

```

```

else if(T[0]==0 && next_s==4'b0001) //  $T_B$ 와 상관없이  $T_A$ 가 0이고 상태가  $S_0$ 이면
begin
    s = next_s;           // 이전상태는  $S_0(0001)$ 로 바뀌고
    next_s = next_s<<1;   // 다음상태는  $S_1(0010)$ 로 바뀐다. shift 사용
    la= 2'b01;           //  $L_A$ 는 yellow
    lb= 2'b10;           //  $L_B$ 는 red
end

else if(next_s==4'b0010) //  $T_A, T_B$ 와 상관없이 상태가  $S_1$ 이면
begin
    s = next_s;           // 이전상태는  $S_1(0010)$ 로 바뀌고
    next_s = next_s<<1;   // 다음상태는  $S_2(0100)$ 로 바뀐다.
    la= 2'b10;           //  $L_A$ 는 red
    lb= 2'b00;           //  $L_B$ 는 green
end

else if(t[1]==0 && next_s==4'b0100) //  $T_A$ 와 상관없이  $T_B$ 가 0이고 상태가  $S_2$ 이면
begin
    s = next_s;           // 이전상태는  $S_2(0100)$ 로 바뀌고
    next_s = next_s<<1;   // 다음상태는  $S_3(1000)$ 로 바뀐다.
    la= 2'b10;           //  $L_A$ 는 red
    lb= 2'b01;           //  $L_B$ 는 yellow
end

else if(next_s==4'b1000) //  $T_A, T_B$ 와 상관없이 상태가  $S_3$ 이면
begin
    s = next_s;           // 이전상태는  $S_3(1000)$ 로 바뀌고
    next_s = next_s>>3;   // 다음상태는  $S_1(0001)$ 로 바뀐다.
    la= 2'b00;           //  $L_A$ 는 green
    lb= 2'b10;           //  $L_B$ 는 red
end
end

assign S=s;               // reg s는 output S로 연결
assign next_S=next_s;     // reg next_s 는 output next_S로 연결
assign La=la;             // reg la는 output La로 연결
assign Lb=lb;             // reg lb는 output Lb로 연결

endmodule

```

## Testbench 코드

```
module traffic_light_tb;
reg [1:0]T;
reg rst,clk;
wire [3:0]S,next_S;
wire [1:0]La,Lb;

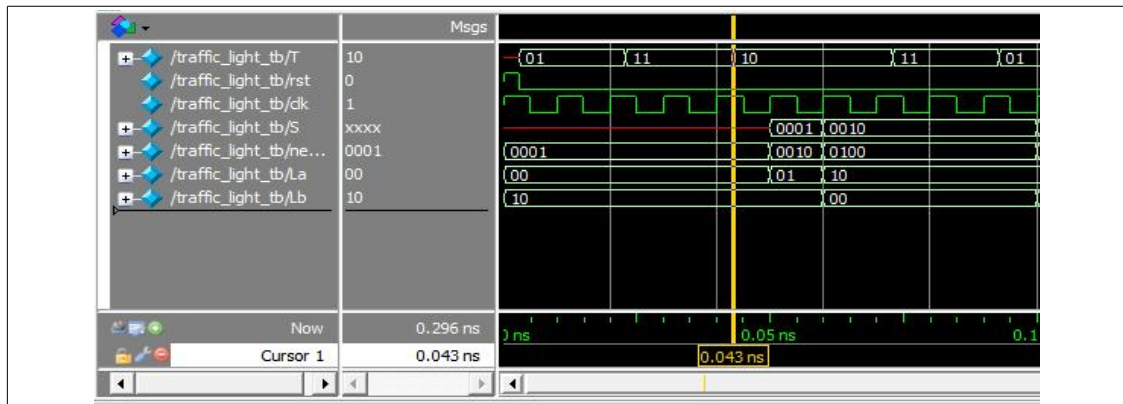
traffic_light t(.rst(rst),.clk(clk),.T(T),.S(S),.next_S(next_S),.La(La),.Lb(Lb));
// traffic_light 모듈과 testbench를 연동시킨다.

initial
begin
clk = 1;
forever #5 clk=~clk;
end // clock을 0.01ns주기로 준다.

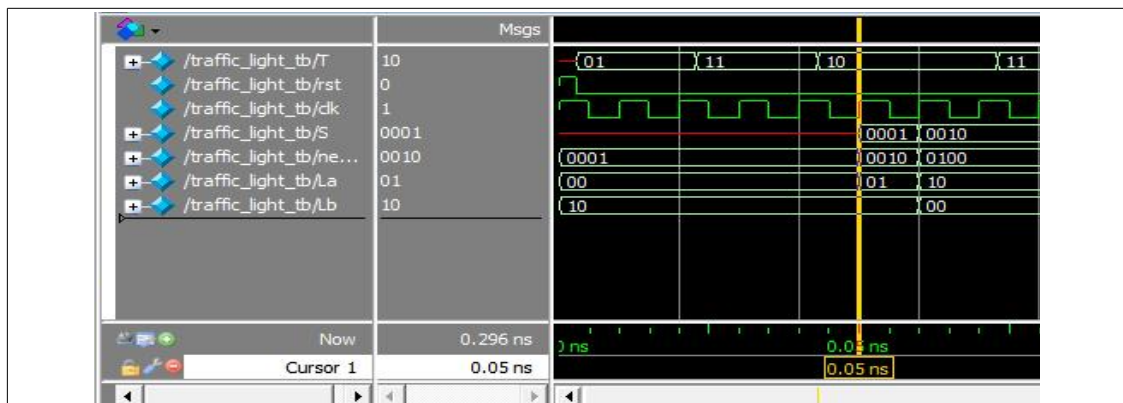
initial
begin
rst=1; #3; // reset을 입력시켜 출력을 초기화
rst=0; T=2'b01; #20; // 0.02ns동안  $T_B=0$ ,  $T_A=1$  입력
rst=0; T=2'b11; #20; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=1$  입력
rst=0; T=2'b10; #30; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=0$  입력
rst=0; T=2'b11; #20; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=1$  입력
rst=0; T=2'b01; #30; // 0.03ns동안  $T_B=0$ ,  $T_A=1$  입력
rst=0; T=2'b11; #20; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=1$  입력
rst=0; T=2'b10; #20; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=0$  입력
rst=0; T=2'b11; #20; // 0.02ns동안  $T_B=1$ ,  $T_A=1$  입력
rst=1; #3; // reset을 입력시켜 출력 초기화
rst=0; // reset해제
#100 $stop; // 0.1ns 뒤에 시뮬레이션 종료
end
endmodule
```

#### 4. 실험결과

##### 1) modelsim simulation 결과 화면



- 0.003ns동안 reset을 1로 줌으로써 초기출력을  $S_0(0001)$ 로 초기화 시킨다. 그 다음 0.02ns동안 입력을  $T_A=1$ ,  $T_B=0$ 로 입력시켜주고, 다음 0.02ns동안  $T_A=1$ ,  $T_B=1$ 을 입력시킴으로서  $T_B$ 의 값과 상관없이  $T_A$ 의 값이 1이면  $S_0$ 의 다음상태는  $S_0$ 로 가는 것을 볼 수 있다. 이전 상태는 모르기 때문에 무관항(xxxx)가 나오는 것을 알 수 있다. 상태가  $S_0$ 일 때  $L_A$ 는 green(00)이고  $L_B$ 는 red(10)임을 보여준다.



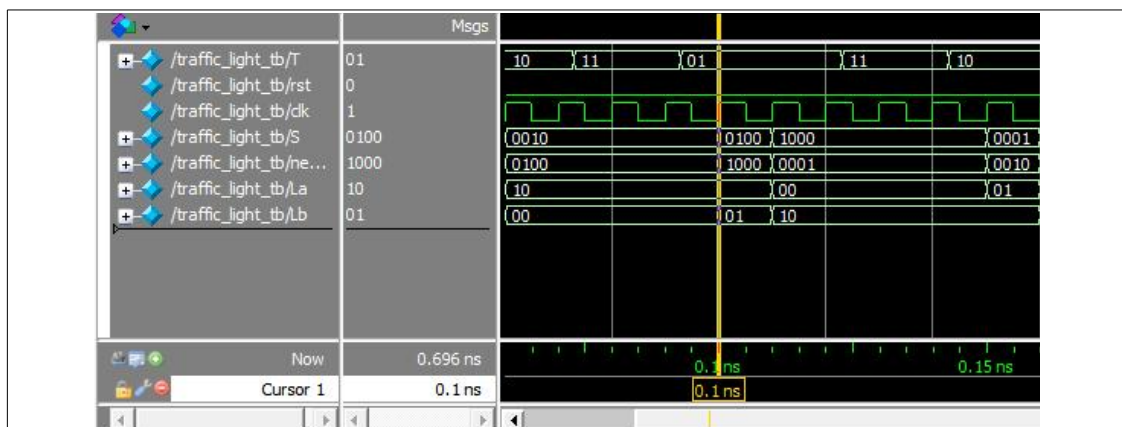
- 입력을  $T_A=0$ 로 입력, 입력하고 나서 바로 다음 clock의 상승 edge에서 상태가  $S_0(0001)$ 에서  $S_1(0010)$ 으로 바뀌고, 이전 상태는  $S_0$ 로 표시되는 것을 알 수 있다. 상태가  $S_1$ 일 때  $L_A$ 는 yellow(01)이고  $L_B$ 는 red(10)임을 보여준다.



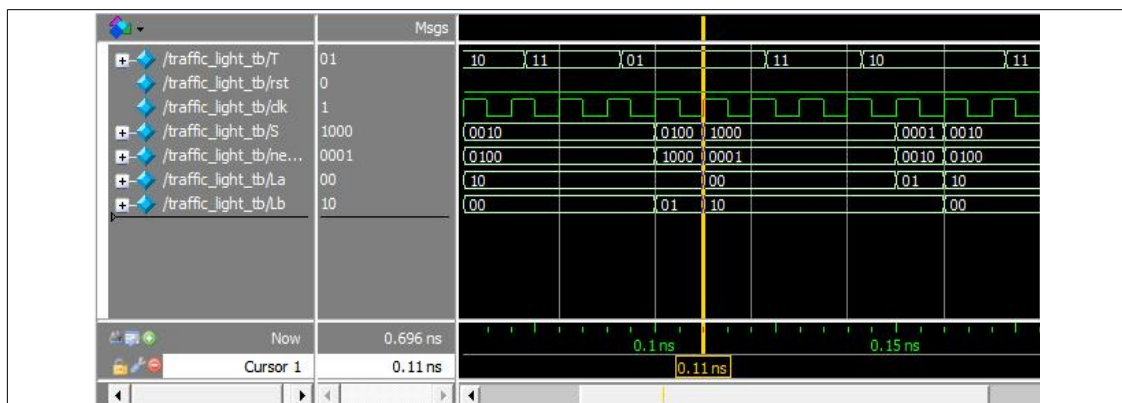
- 상태가  $S_1(0010)$ 이 되면 입력과 상관없이 바로 다음 clock에서  $S_2(0100)$ 로 바뀌는 것을 볼 수 있다. 이전 상태는  $S_1$ 로 표시되는 것을 알 수 있다. 상태가  $S_2$ 일 때  $L_A$ 는 red(10)이고  $L_B$ 는 green(00)임을 보여준다.



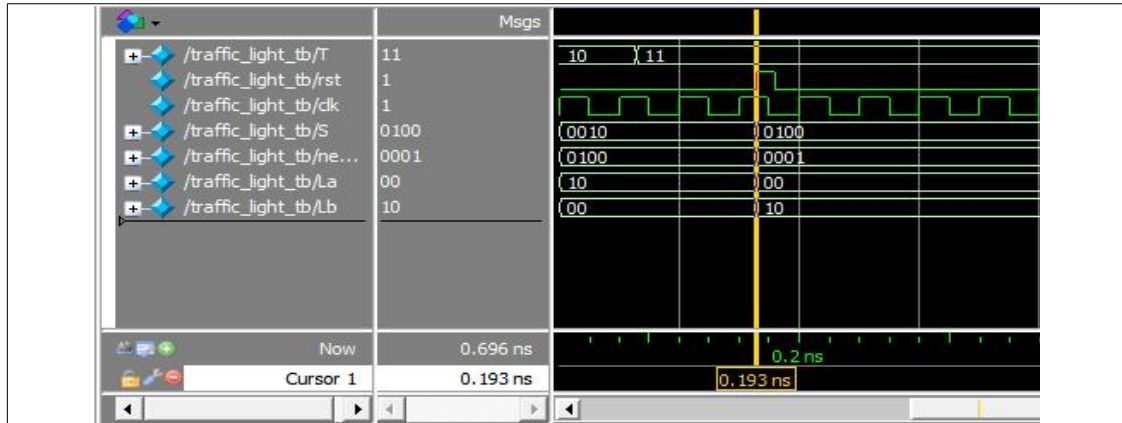
- 상태가  $S_2(0100)$ 일 때, 입력이  $T_A=0$ ,  $T_B=1$ 와  $T_A=1$ ,  $T_B=1$  일 때 상태가  $S_2$ 로 유지 되는 것을 알 수 있다. 이것은  $T_A$ 의 값과 상관없이  $T_B$ 가 1이면  $S_2$ 로 유지 되는 것을 보여준다. 따라서 이전 상태도  $S_1$ 으로 유지가 되고,  $L_A$ 와  $L_B$ 도 바뀌지 않는 것을 알 수가 있다.



- 입력을  $T_B=0$ 로 입력, 입력하고 나서 바로 다음 clock의 상승 edge에서 상태가  $S_2(0100)$ 에서  $S_3(1000)$ 로 바뀌고, 이전 상태는  $S_2$ 로 표시되는 것을 알 수 있다. 상태가  $S_3$ 일 때  $L_A$ 는 red(10)이고  $L_B$ 는 yellow(01)임을 보여준다.

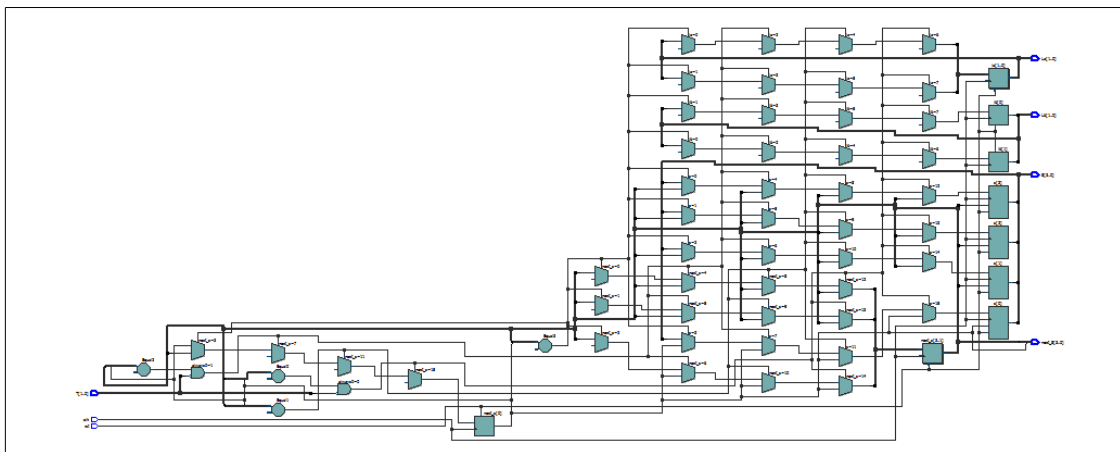


- 상태가  $S_3(1000)$ 이 되면 입력과 상관없이 바로 다음 clock에서  $S_0(0001)$ 로 바뀌는 것을 볼 수 있다. 이전 상태는  $S_3$ 로 표시되는 것을 알 수 있다. 그 뒤로는 다시 정상 작동됨을 알 수 있다.



- 다음은 무작위의 상태에서 reset이 입력되는 경우를 보여준다. clock과 비동기식이기 때문에 clock과 상관없이 reset이 입력되면 출력을 초기화해서 초기값  $S_0(0001)$ 로 바뀌는 것을 보여준다. 위의 타이밍도를 보면 reset이 입력되기 전까지 상태가  $S_2$ 이기 때문에 이전상태는  $S_2$ 가 나옴을 알 수 있다.

## 2) RTL 회로 결과



## 5. 결과

### 1) 실험 내용 요약

- 입력  $T_A$ 와  $T_B$ 의 편하게 사용하기 위해 변수를 2-bit T로 사용하였다. T[0]은  $T_A$ 을 가르키고, T[1]은  $T_B$ 을 가르킨다. 출력 상태  $S_0, S_1, S_2, S_3$ 의 다음상태를 저장하기 쉽게 하기위해 4-bit 2진수로 표현한 다음 shift를 사용하였다.  $S_0=0001, S_1=0010, S_2=0100, S_3=1000$  로 설정해줘서 생각하기 좀 쉽게 했다. 그리고 신호등이 비상상황일 때는 clock과 상관없이 reset이 동작이 되어야 하기 때문에 clock과 reset은 always문에서 비동기식으로 설정해주었다.

## 2) 실험 결과 요약

- 처음에는 타이밍도에 이전상태와 다음상태를 표시 안했었다. 그러다가 이전상태와 다음상태를 타이밍도에 표시해줄 때 만약에 무작위의 상태에서 reset을 입력시키면 이전상태 표시는 어떻게 해야할지 고민하다가 상태가 바뀌고 나서의 이전상태는 전 상태에서 넘어가는 다음상태로 저장되는 것을 이용하여서 해결하였다. 그래서 reset이 입력되고도 이전상태는 현재의 전 상태로 표시가 되게 하는 것을 구현할 수 있었다.