

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ
НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ «ЛЬВІВСЬКА ПОЛІТЕХНІКА»

Інститут комп'ютерних технологій, автоматики та метрології
кафедра “Електронних обчислювальних машин”



Звіт

З лабораторної роботи №2

З дисципліни: «Моделювання комп'ютерних систем»

**На тему: «Структурний опис цифрового автомата Перевірка роботи автомата
за допомогою стенда Elbert V2 – Spartan3A FPGA»**

Варіант 15

Виконав: ст. гр. КІ-202

Хомин П.Л.

Прийняв:

Козак Н.Б

Львів 2024

ЛАБОРАТОРНА РОБОТА №2

Структурний опис цифрового автомата Перевірка роботи автомата за допомогою стенда Elbert V2 – Spartan3A FPGA

Мета роботи: На базі стенда реалізувати цифровий автомат світлових ефектів

Вхідні параметри

Стан#	LED_0	LED_1	LED_2	LED_3	LED_4	LED_5	LED_6	LED_7
0	1	1	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	0	0	0
2	0	0	1	1	0	0	0	0
3	0	0	0	1	1	0	0	0
4	0	0	0	0	1	1	0	0
5	0	0	0	0	0	1	1	0
6	0	0	0	0	0	0	1	1
7	0	0	0	0	0	0	0	1

- Пристрій повинен використовувати 12MHz тактовий сигнал від мікроконтролера IC1 і знижувати частоту за допомогою внутрішнього подільника. Мікроконтролер IC1 є частиною стенда *Elbert V2 – Spartan 3A FPGA*. Тактовий сигнал заведено на вхід LOC = P129 FPGA (див. **Додаток – 1**).
- Інтерфейс пристрою повинен мати вхід синхронного скидання (RESET).
- Інтерфейс пристрою повинен мати вхід керування режимом роботи (MODE):
 - Якщо $MODE=0$ то стан пристрою інкрементується по зростаючому фронту тактового сигналу пам'яті станів (0->1->2->3->4->5->6->7->0...).
 - Якщо $MODE=1$ то стан пристрою декрементується по зростаючому фронту тактового сигналу пам'яті станів (0->7->6->5->4->3->2->1->0...).
- Інтерфейс пристрою повинен мати однорозрядний вхід керування швидкістю роботи (SPEED):
 - Якщо $SPEED=0$ то автомат працює зі швидкістю, визначеною за замовчуванням.
 - Якщо $SPEED=1$ то автомат працює зі швидкістю, В 4 РАЗИ ВИЩОЮ ніж в режимі ($SPEED=0$).
- Для керування сигналом MODE використати будь який з 8 DIP перемикачів (див. **Додаток – 1**).
- Для керування сигналами RESET/SPEED використати будь які з PUSH BUTTON кнопок (див. **Додаток – 1**).

Порядок виконання лабораторної роботи.

- Інтерфейс пристрою та функціонал реалізувати згідно отриманого варіанту завдання.
- Логіку переходів реалізувати з використанням мови опису апаратних засобів.
- Логіку формування вихідних сигналів реалізувати з використанням мови опису апаратних засобів.
- Згенерувати символи для описів логіки переходів та логіки формування вихідних сигналів.

- Зінтегрувати всі компоненти логіку переходів логіку формування вихідних сигналів та пам'ять станів в єдину систему. Пам'ять станів реалізувати за допомогою графічних компонентів з бібліотеки.
- Промодельовати роботу окремих частин автомата та автомата вцілому за допомогою симулятора ISim.
- Інтегрувати створений автомат зі стендом додати подільник частоти для вхідного тактового сигналу призначити фізичні виводи на FPGA.
- Згенерувати файл та перевірити роботу за допомогою стенда Elbert V2 – Spartan3A FPGA.
- Підготувати і захистити звіт.

Виконання лабораторної роботи:

MOD E	CURR_STATE(2)	CURR_STATE(1)	CURR_STATE(0)	NEXT_STATE(2)	NEXT_STATE(1)	NEXT_STATE(0)
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0	1
0	0	1	0	0	1	0
0	0	1	1	0	1	1
0	1	0	0	1	0	0
0	1	0	1	1	0	1
0	1	1	0	1	1	0
0	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	1
1	0	1	1	0	1	0
1	1	0	0	0	1	1
1	1	0	1	1	0	0
1	1	1	0	1	0	1
1	1	1	1	1	1	0

Рис.1.1 (Логіка переходів для всіх станів автомата)

Логіка переходів на мові VHDL

$\text{NEXT_STATE}(0) = \text{not}(\text{CURR_STATE}(0));$

$\text{NEXT_STATE}(1) = ((\text{not}(\text{MODE}) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(1)) \text{ and } \text{CURR_STATE}(0)) \text{ or } (\text{not}(\text{MODE}) \text{ and } \text{CURR_STATE}(1) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(0))) \text{ or } (\text{MODE} \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(1)) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(0))) \text{ or } (\text{MODE} \text{ and } \text{CURR_STATE}(1) \text{ and } \text{CURR_STATE}(0)));$

$\text{NEXT_STATE}(2) \leq ((\text{not}(\text{MODE}) \text{ and } \text{CURR_STATE}(2) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(1))) \text{ or } (\text{CURR_STATE}(2) \text{ and } \text{CURR_STATE}(1) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(0))) \text{ or } (\text{MODE} \text{ and } \text{CURR_STATE}(2) \text{ and } \text{CURR_STATE}(0)) \text{ or } (\text{not}(\text{MODE}) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(2)) \text{ and } \text{CURR_STATE}(1) \text{ and } \text{CURR_STATE}(0)) \text{ or } (\text{MODE} \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(2)) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(1)) \text{ and } \text{not}(\text{CURR_STATE}(0))));$

Логіка формування вихідних сигналів

$\text{OUT_BUS}(0) \leq (\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(0)))$
after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(1) \leq (\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(2) \leq ((\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)) \text{ and } \text{IN_BUS}(0)) \text{ or } (\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{IN_BUS}(1) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(0))))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(3) \leq (\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{IN_BUS}(1))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(4) \leq ((\text{not}(\text{IN_BUS}(2)) \text{ and } \text{IN_BUS}(1) \text{ and } \text{IN_BUS}(0)) \text{ or } (\text{IN_BUS}(2) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(0))))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(5) \leq (\text{IN_BUS}(2) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(6) \leq ((\text{IN_BUS}(2) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(1)) \text{ and } \text{IN_BUS}(0)) \text{ or } (\text{IN_BUS}(2) \text{ and } \text{IN_BUS}(1) \text{ and } \text{not}(\text{IN_BUS}(0))))$ after 1 ns;

$\text{OUT_BUS}(7) \leq (\text{IN_BUS}(2) \text{ and } \text{IN_BUS}(1))$ after 1 ns;

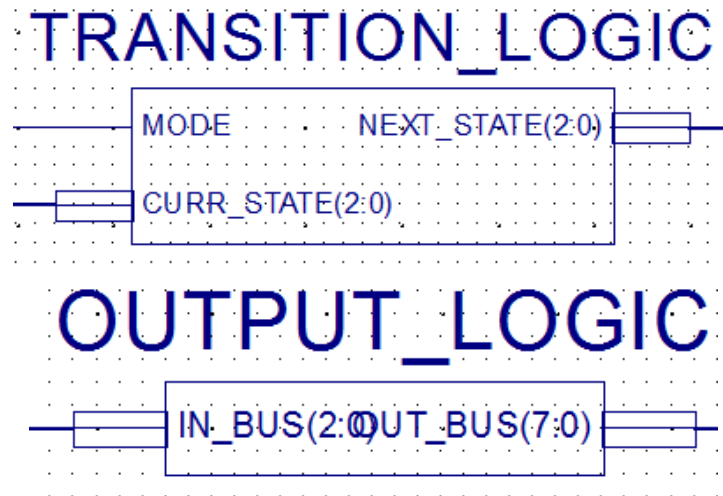


Рис.1.2 (Згенеровані схематичні схеми)

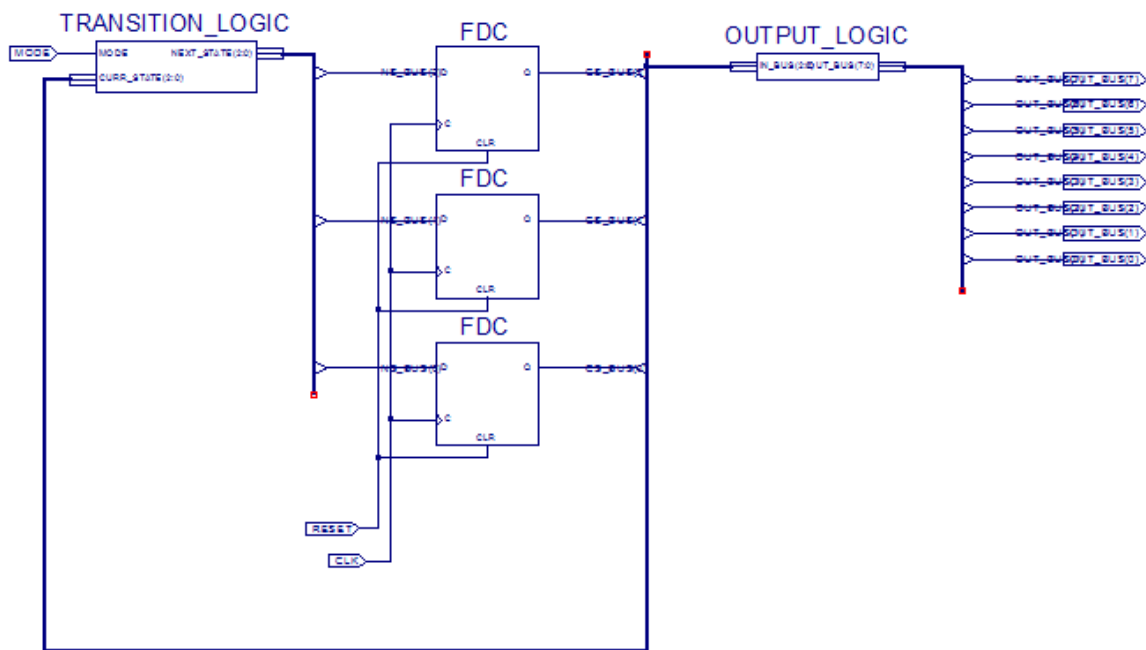


Рис.1.3 (Інтеграція всіх створених компонентів разом з пам'ятю станів автомата)

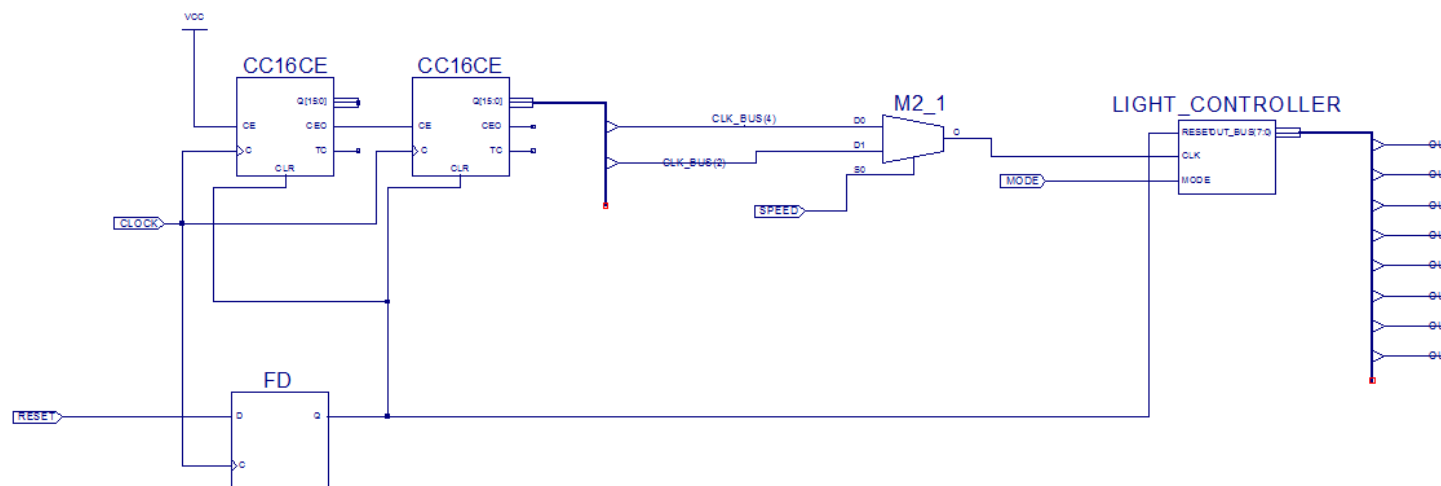


Рис.1.4 (Автомат світлових сигналів та подільник тактового сигналу)

Демонстрація симуляції схем наведених зверху

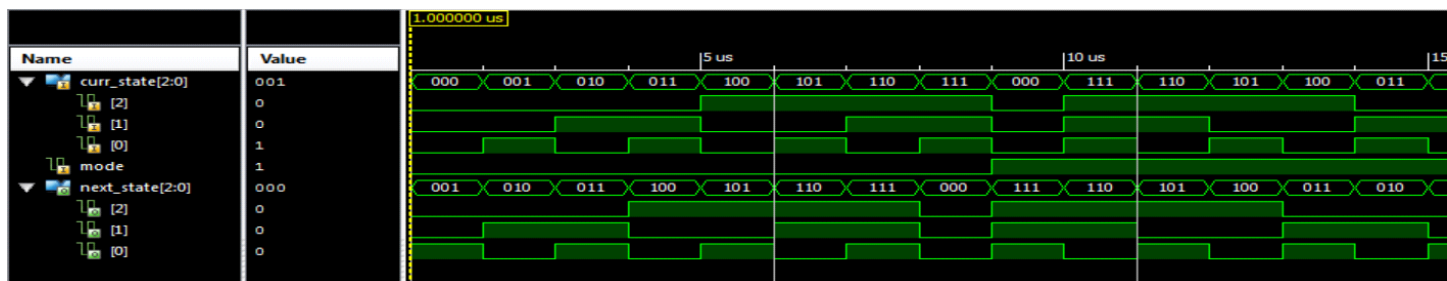


Рис.1.5 (Результати симуляції логіки переходів в ISim)

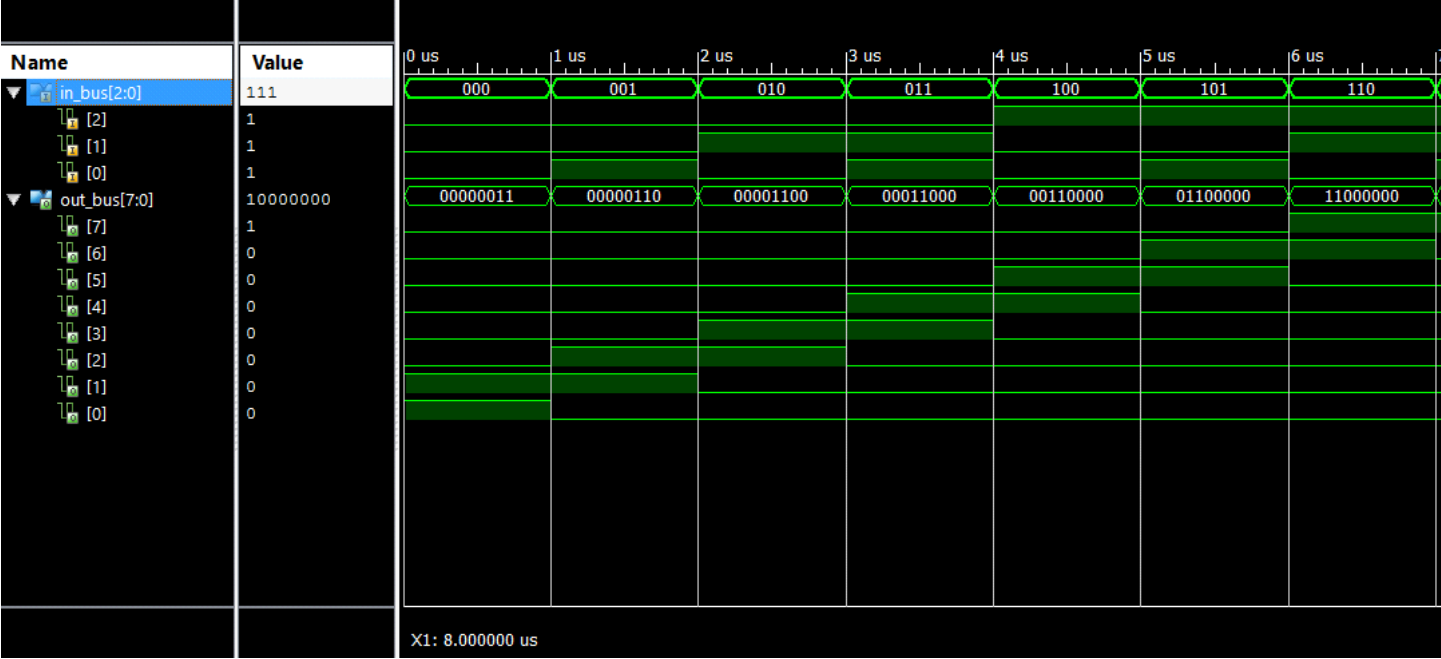


Рис.1.6 (Результати симуляції логіки вихідних сигналів в ISim)

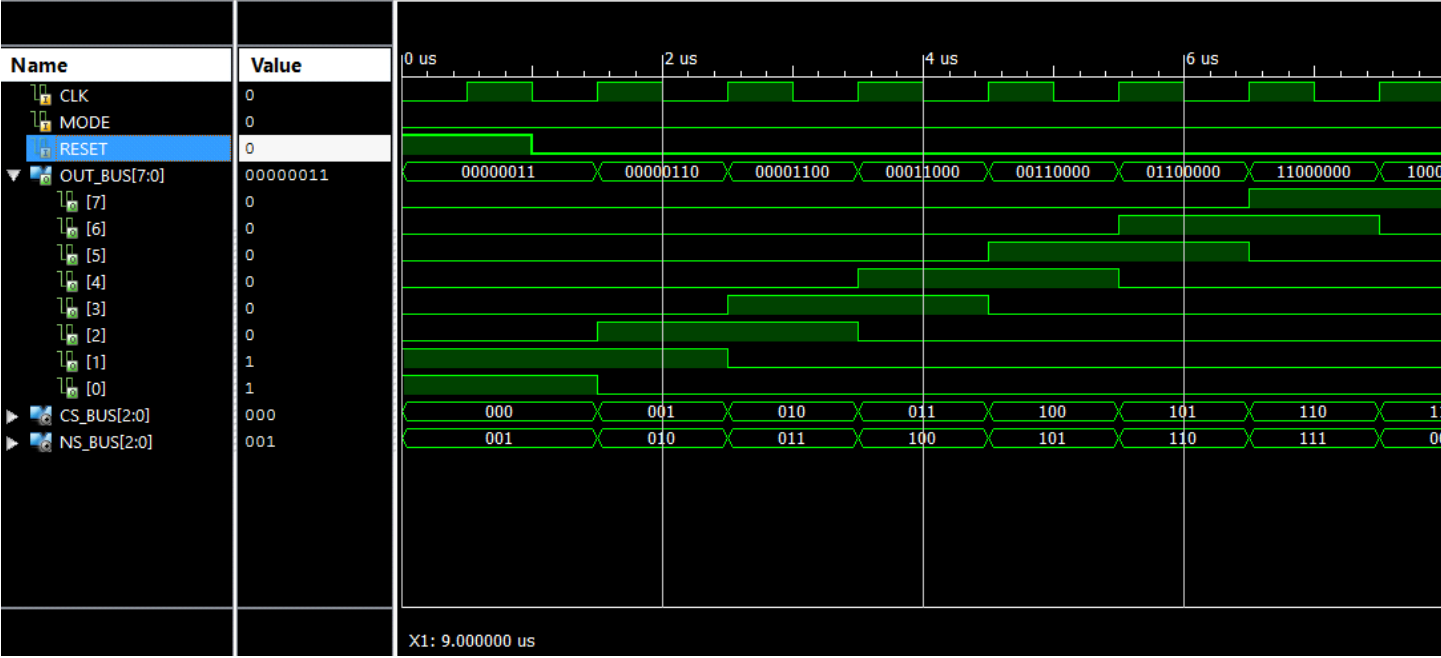


Рис.1.7 (Результати симуляції автомата (MODE = 0, RESET = 0))

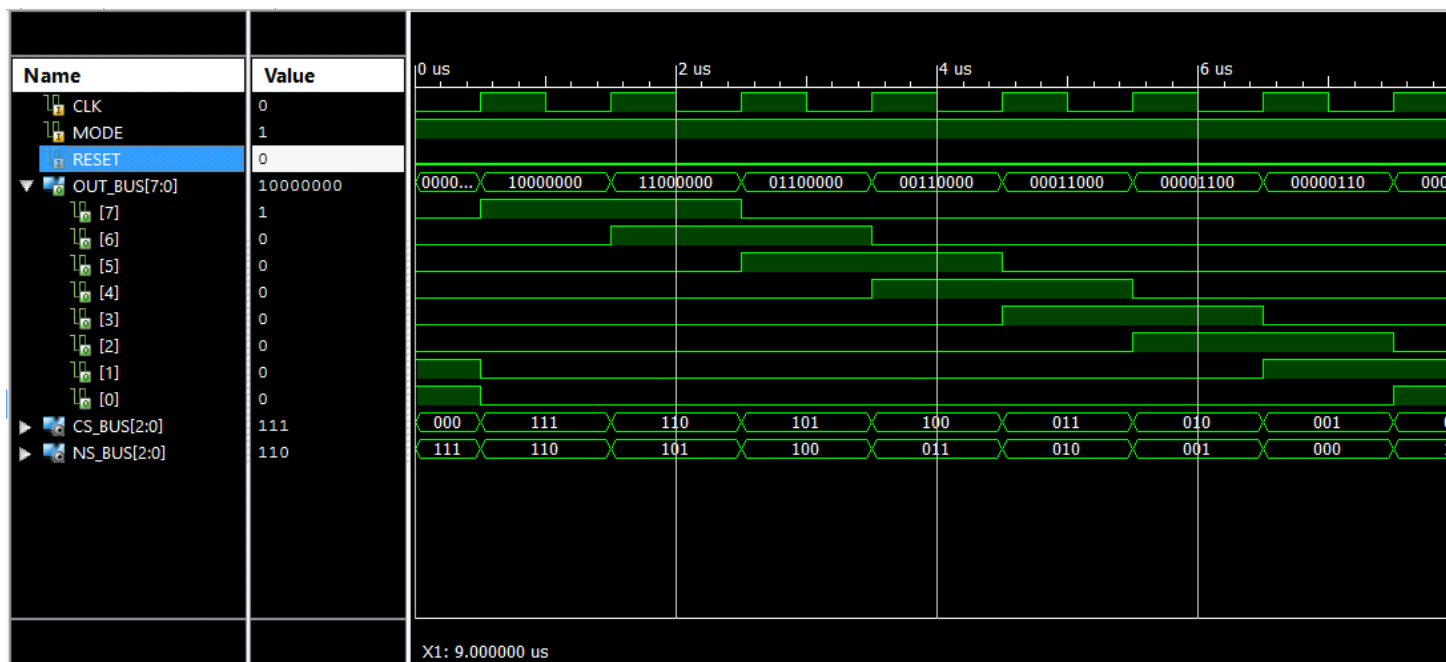


Рис.1.8 (Результати симуляції автомата ($MODE = 1$, $RESET = 0$))

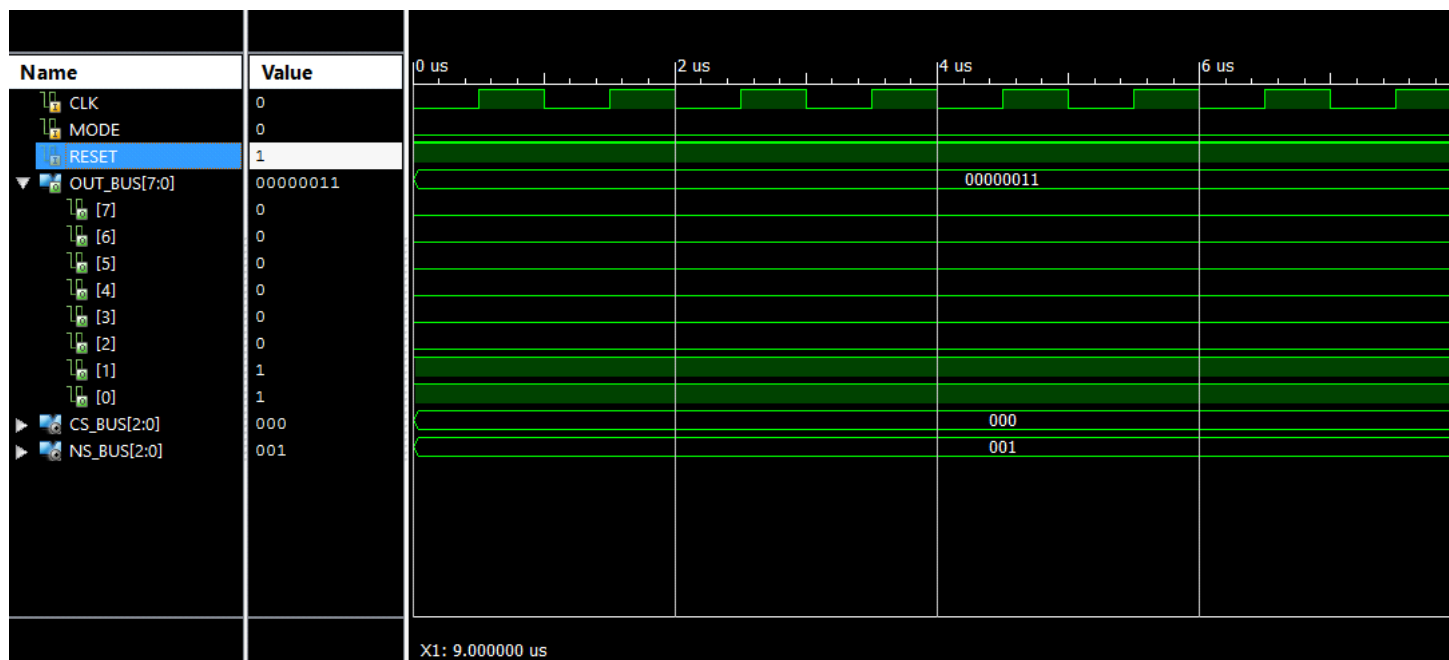


Рис.1.9 (Результати симуляції автомата ($MODE = 0$, $RESET = 1$))

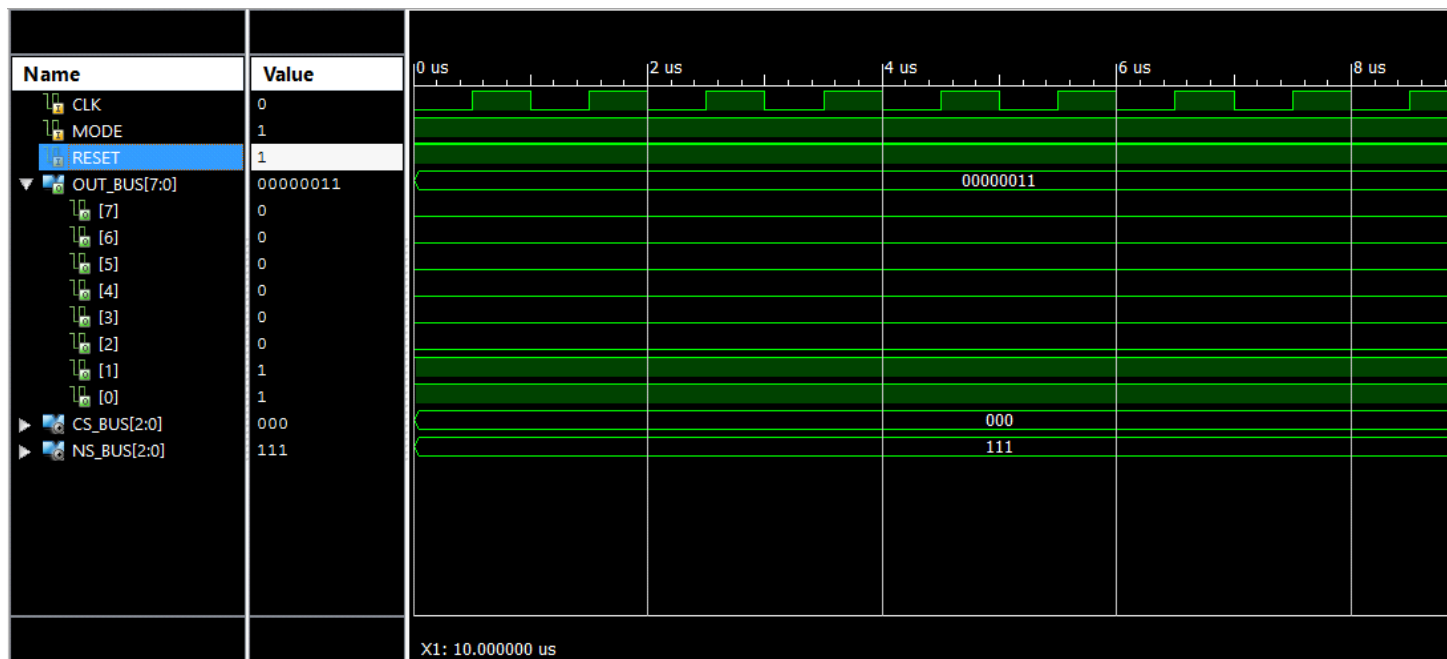


Рис.2.1 (Результати симуляції автомата ($MODE = 1$, $RESET = 1$))



Рис.2.1.1 (Результати симуляції фінальної схеми ($MODE = 0$, $RESET = 0$, $SPEED = 0$))

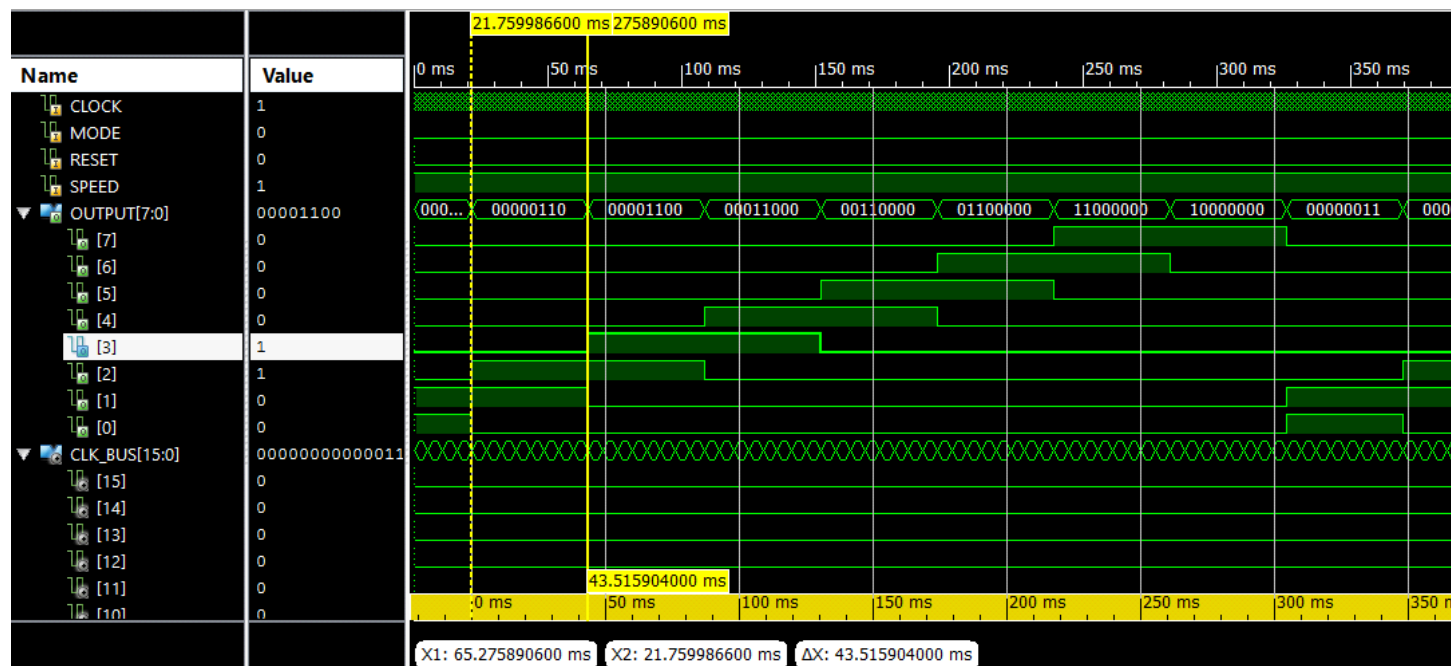


Рис.2.1.2 (Результати симуляції фінальної схеми ($MODE = 0$, $RESET = 0$, $SPEED = 1$))

Реалізація Test Bench

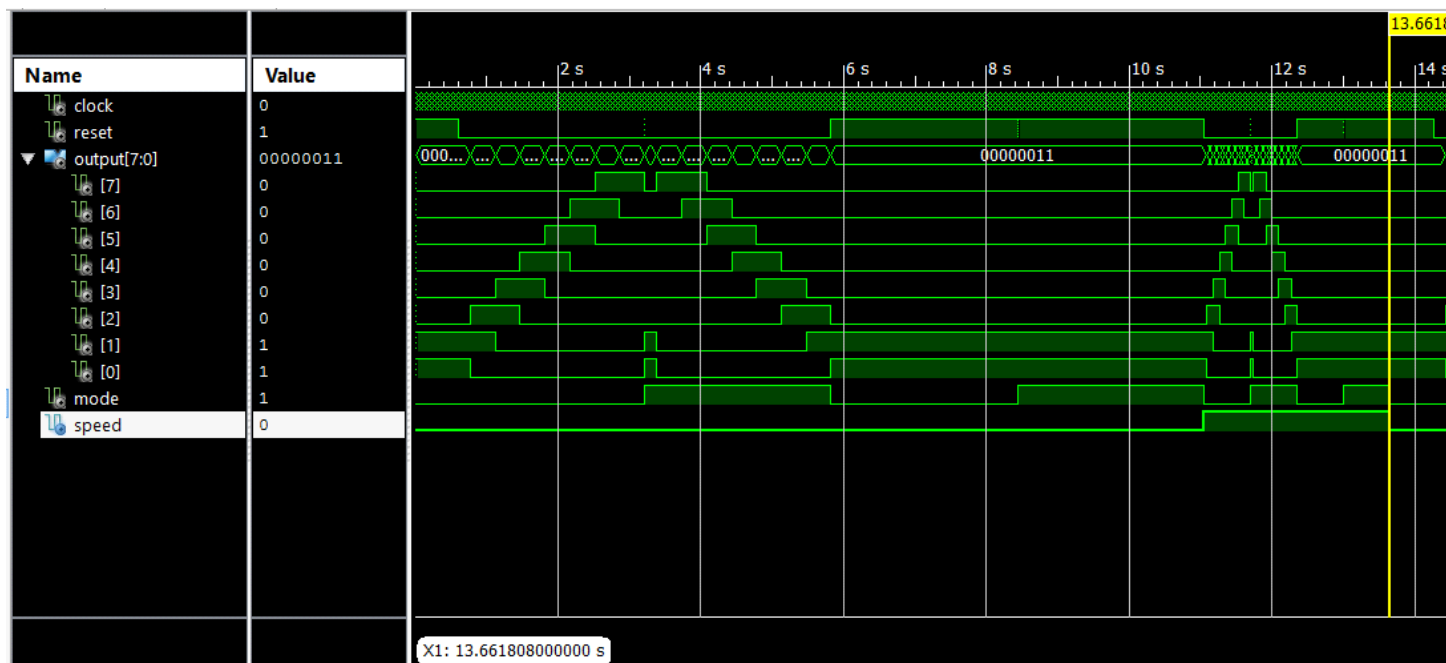


Рис.2.2 (Часова діаграма)

ISim>
run 28s

Рис.2.3 (Консоль під час тестування)

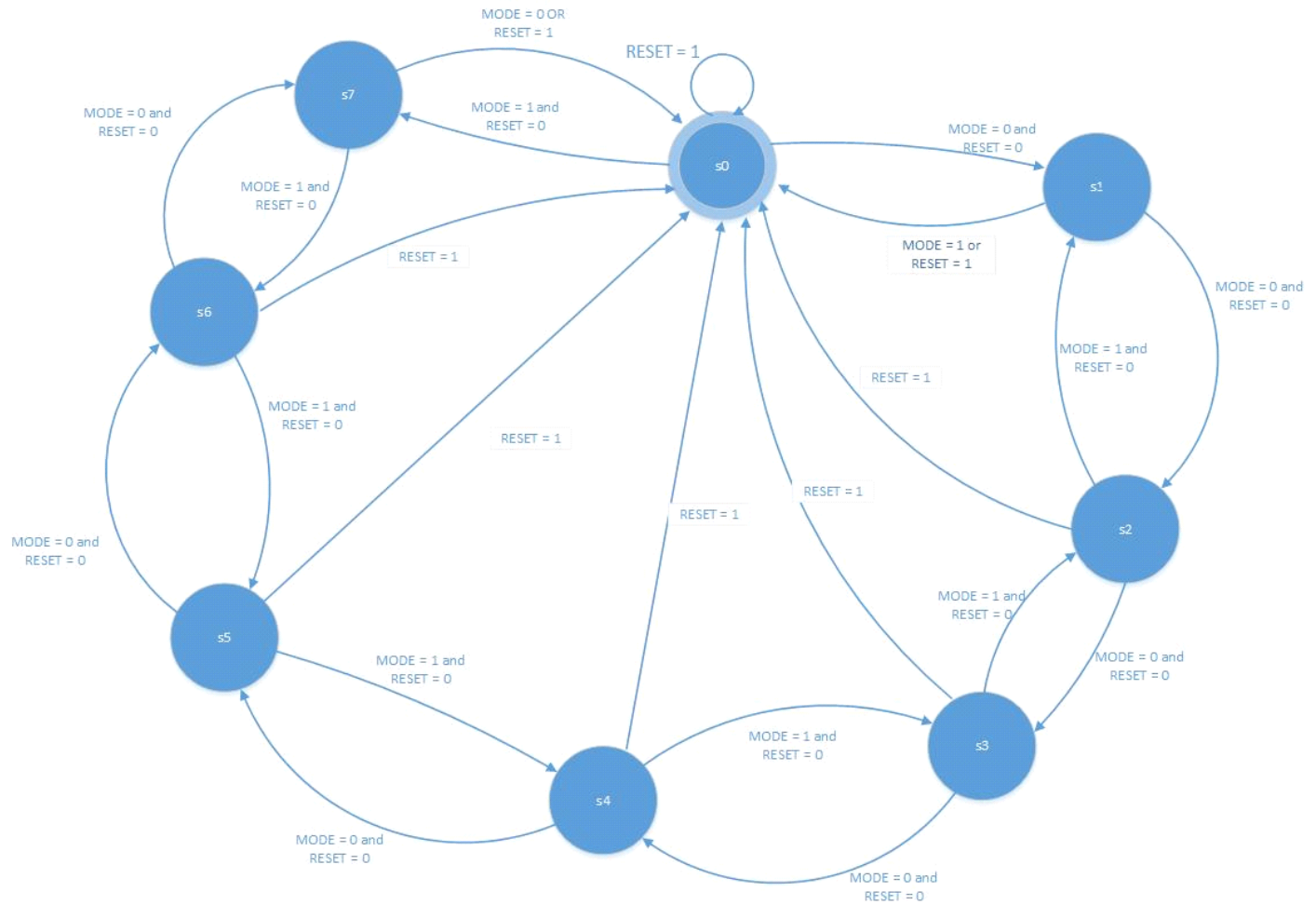


Рис.2.4 (Граф переходів автомата між станами)

```

3  #*****
4  CONFIG VCCAUX = "3.3" ;
5
6  # Clock 12 MHz
7  NET "CLOCK"          LOC = P129 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | PERIOD = 12MHz;
8
9  #*****
10 #                      LED
11 #*****
12
13 NET "OUTPUT(0)"      LOC = P46 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
14 NET "OUTPUT(1)"      LOC = P47 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
15 NET "OUTPUT(2)"      LOC = P48 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
16 NET "OUTPUT(3)"      LOC = P49 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
17 NET "OUTPUT(4)"      LOC = P50 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
18 NET "OUTPUT(5)"      LOC = P51 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
19 NET "OUTPUT(6)"      LOC = P54 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
20 NET "OUTPUT(7)"      LOC = P55 | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
21
22 #*****
23 #                      DP Switches
24 #*****
25
26 NET "MODE"           LOC = P70 | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
27
28 #*****
29 #                      Switches
30 #*****
31
32 NET "RESET"          LOC = P80 | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
33 NET "SPEED"          LOC = P79 | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
34

```

Рис.2.2 (Призначення фізичних входів та виходів)

Висновок:

В ході виконання цієї лабораторної роботи я реалізував на базі стенда Elbert V2 – Spartan3A FPGA цифровий автомат світлових ефектів згідно заданих вимог.

