



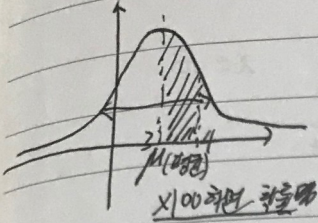
**Xilinx Zynq FPGA, TI DSP,
MCU 기반의
프로그래밍 전문가 과정**

날 짜 : 2018 . 5. 29

강사 – Innova Lee(이상훈)
gcccompil3r@gmail.com

학생 – 정한별
hanbulkr@gmail.com

< 62 일차 >



- 컴퓨터에서, 확률값을 쓴다

- 확률 밀도 함수를 점진적 대개 적용하면
그 결과 언제나 1이다.

함수형수구하!)!

패러미터

이것은 확률
이론적
그래서 1이다.

$$\Gamma(x) = \int_0^{\infty} e^{-t} \cdot t^{x-1} dt$$

$$\Gamma(x) = \int_0^1 \ln e^{-t^{1/x}} du \quad t = -\ln u, \quad du = -e^{-t}$$

$$\begin{aligned} \Gamma(x+1) &= \int_0^{\infty} e^{-t} \cdot t^x dt \\ &= [-e^{-t} \cdot t^x]_0^{\infty} - \int_0^{\infty} -e^{-t} \cdot x \cdot t^{x-1} dt \\ &= x \cdot \Gamma(x) \end{aligned}$$

정확도 감마함수
패러미터 일반화이다.

또한, 정규분포 계산에
용이하다

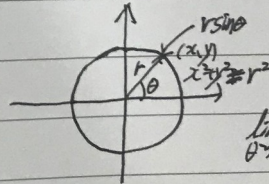
$\Gamma(1) = 1$ 패러미터 함수의 일반화 그리고 정규분포 해석 용이.

→ $\Gamma(n) = (n-1)!$ 증명한다.

• $y = e^{-x^2}$

• $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx = \sqrt{\pi}$, $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-y^2} dy = \sqrt{\pi}$

• $\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2-y^2} dx dy = \pi$



$\lim_{\theta \rightarrow 0} r \sin \theta = r \theta$
 $dA = r dr d\theta$

$t = ar^2, \quad dr = \frac{dt}{2ar}$
 $\int dt = 2ar dr \rightarrow$

• $\int_0^{2\pi} \int_0^{\infty} e^{-t} \cdot \frac{1}{2a} \cdot dt \cdot d\theta$

• $\int_0^{2\pi} \left[-\frac{1}{2a} e^{-t} \right]_0^{\infty} d\theta$

• $\int_0^{2\pi} \frac{1}{2a} d\theta = \frac{\pi}{a} = \sqrt{\pi}$

∴ $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-ax^2} = \sqrt{\frac{\pi}{a}}$

→ $y = \sqrt{\frac{a}{\pi}} \cdot e^{-ax^2}$

일반 여기까지
정규분포

78 경과 함수까지 하면 PID를 한 줄 만들어야 한다.

$$\begin{aligned} \sigma^2 &= \int_{-\infty}^{\infty} (x-m)^2 \cdot y \, dx \quad (\text{가우시안 분포의 표준편차}) \quad \frac{1}{a^2} e^{-\frac{at}{a}} \frac{1}{a} \frac{1}{a} \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} x^2 \cdot \sqrt{\frac{a}{\pi}} \cdot e^{-ax^2} \, dx \\ &= \sqrt{\frac{a}{\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-ax^2} \, dx \\ &= \sqrt{\frac{a}{\pi}} \int_0^{\infty} \frac{1}{2} x^2 e^{-at} \, dt \\ &= \frac{1}{2} \sqrt{\frac{a}{\pi}} \left(-\frac{1}{a} e^{-at} \right) \Big|_0^{\infty} - \left(\frac{1}{a^2} e^{-at} \right) \Big|_0^{\infty} \\ &= \frac{1}{2} \sqrt{\frac{a}{\pi}} \left(\frac{1}{a} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x^2 &= t & x &= \sqrt{t} \\ 2x \, dx &= dt & dx &= \frac{1}{2\sqrt{t}} dt \\ & & & = 2a = \frac{1}{\sigma^2} \\ & & & a = \frac{1}{2\sigma^2} \end{aligned}$$

(가우시안 분포) $y = \sqrt{\frac{a}{\pi}} \cdot e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}} = \sqrt{\frac{1}{2\pi\sigma^2}} \cdot e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$

$$= \sqrt{\frac{1}{2\pi\sigma^2}} \cdot e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}$$

vivado 설치하기.

1. 설치 파일 다운로드

<https://www.xilinx.com/support/download/index.html/content/xilinx/en/downloadNav/vivado-design-tools/archive.html>

2. 2017.1 버전으로 다운로드 한다.

3. 설치 중 폴더를 만들어 준다.

```
cd ~
mkdir xilinx_vivado
cd xilinx_vivado
mv ~/Download/Xilinx_Vivado~~~~~.tar.gz ./
```

4. 압축 풀기.

```
tar -zxvf Xilinx_Vivado~~~~~.tar.gz
```

5. `cd xilinx_vivado/Xilinx_Vivado_SDK_2017.1_0415_1/`

6. `sudo dpkg-reconfigure dash`

하면 무언가 실행이 되는데 “no” 를 눌러준다.

7. 실행하면 설치를 진행하게 된다.

`sudo ./xsetup`

8. Next → Agree, Agree, Agree 를 check 한다. → next

9. vivado HLWebPACK → next

10. Software Development Kit(SDK) 체크

DocNav(체크)

Production Devices(전부 체크)

Engineering Sample Devices(Zynq 전부 체크)

Installation Options(전부 체크)

→ next

11. select the Installation directory 로 /home 디렉토리로 경로 설정.

12. 체크박스 전부 체크.

13. Install 시작.

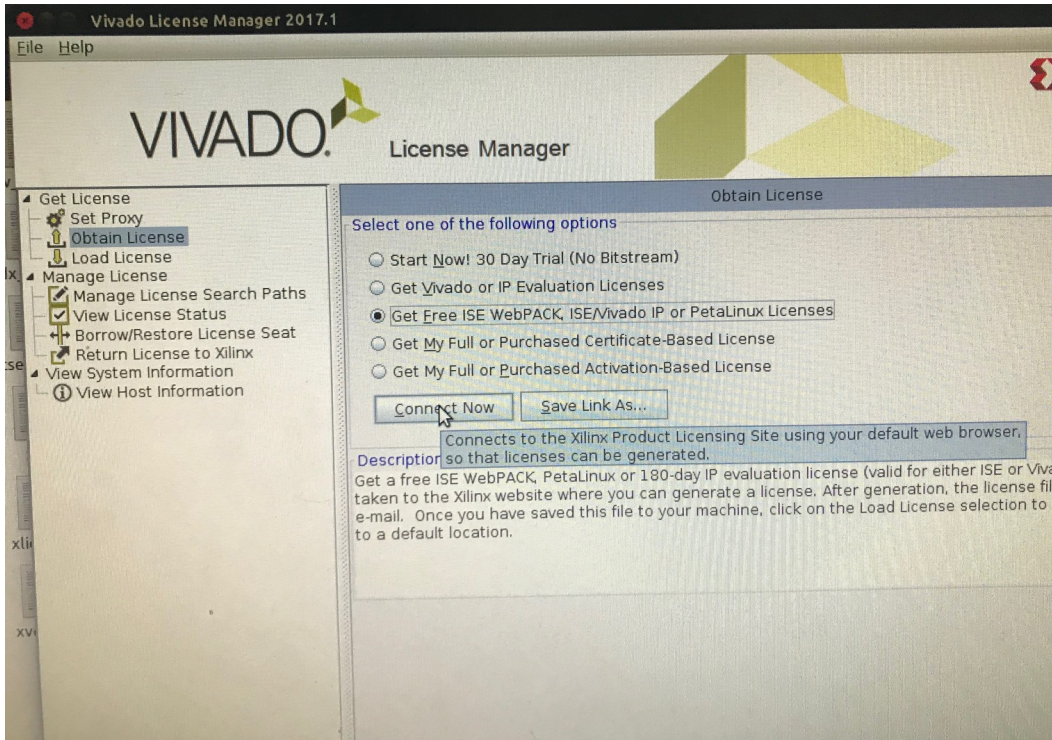
14. 인스톨이 완료되면,

`cd ~/Xilinx/Vivado/2017.1/bin` 로 들어간다.

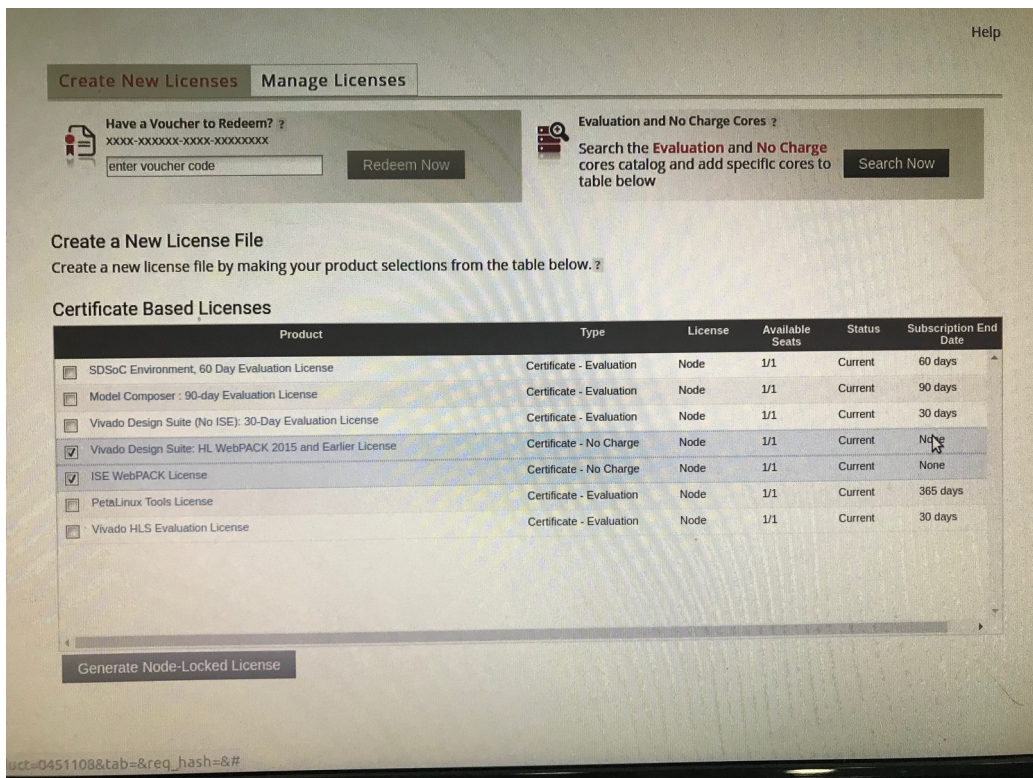
15. 라이선스를 얻어오기 위한 프로그램 실행.

`./vlm` 을 해서 `vlm` 을 실행한다.

16. 그림 처럼 클릭한다.



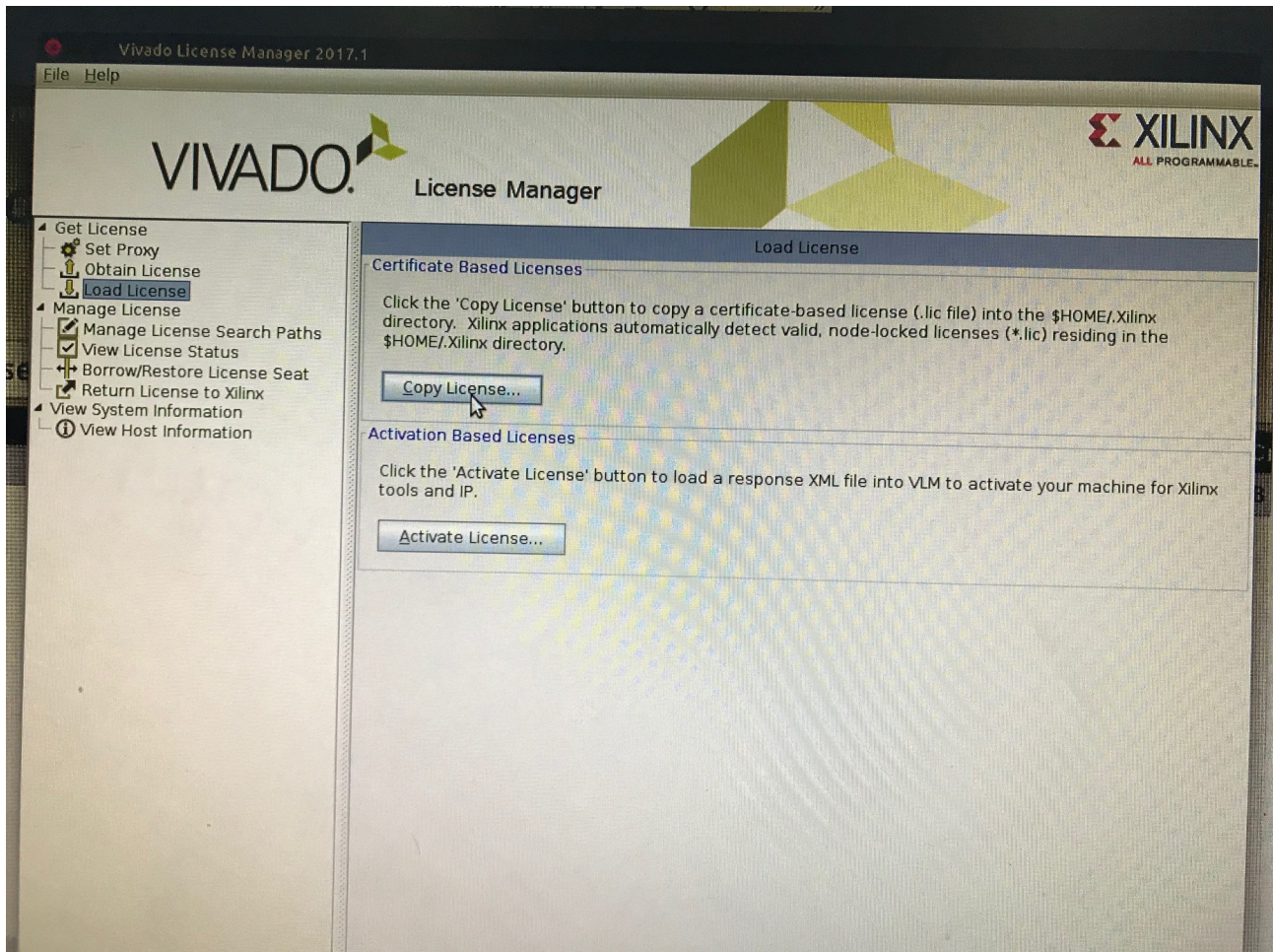
17. 뒤에가 none 인 것으로 check 해준다.



18. generation license 를 하고 next 를 짝 눌러준다.

19. license 를 받고 나서

load license 에 copy license 를 하고 저장한 라이선스를 넣어주면 끝.



20. 마지막으로 실행을 해본다.

./vivado 하면 실행 된다.