

آزمایش 2

گزارش کار آزمایشگاه FPGA

نام استاد: دکتر ثامنی

ايمان استوار 9332366

عليرضا رحمان ستايش9332679

صورت مسئله:1

Pulse detector with one threshold

هدف طراحی ماژولی برای تشخیص پالس است .

و تشخیص POA ,PW , TOA برای هر پالس

طرح (پیاده سازی:)

برای پیاده سازی از ماشین حالت دو حالته استفاده میکنیم به صورتی که دو STATE که حالت اول موج کمتر از THERESHOLDاست.

مقدار THERESHOLD توسط DIPSWTICH تعيين ميشود .

یک شمارنده 64 بیتی به نام PULSNUM مدام با فرکانس تقسیم شده توسط ماژول FEC_DIVIDER با فرکانس 6MHZ میشمارد.

حال هنگامی که threshold> (ADC_A[9:6],6'b000000} میرود و مقدار شمارنده را به عنوان TOAذخیره میکنیم . مقدار PAرا صفر قرار میدهیم که بعدا MAXپالس شروع شده را در آن بریزیم .

در هنگام انتقال از حالت 1 به 0 یعنی پایان پالس PW را محاسبه میکنیم .

انتقال از حالت 0 به 1:

```
انتقال از حالت 1 به 0:
```

```
if ({ADC A[9:6],6'b000000}<=threshold)begin
               if (state==1'b1)begin
                    PW <= pulsenum-TOA;
               end
               state '1=>b0;
          end
                                                                    محاسبه PA:
if (state==1'b1)begin
               if (ADC A > PA)
                    PA <= ADC A;
          End
                              SCALE كردن PW , PA و نمايش آن ها توسط 7SEGMENT
if(PW>64'd30000) segment1in<=4'd9;
           else if (PW>64'd24000) segment1in<=4'd8;
          else if(PW>64'd20000) segment1in<=4'd7;
          else if(PW>64'd16000) segment1in<=4'd6;
          else if(PW>64'd12000) segment1in<=4'd5;
          else if(PW>64'd8000) segment1in<=4'd4;
          else if(PW>64'd4000) segment1in<=4'd3;
          else if(PW>64'd1000) segment1in<=4'd2;
          else if(PW>64'd600) segment1in<=4'd1;
          else segment1in<=4'd0;
```

```
if(PA>900) segment2in<=4'd9;
else if(PA>800) segment2in<=4'd8;
else if(PA>700) segment2in<=4'd7;
else if(PA>600) segment2in<=4'd6;
else if(PA>500) segment2in<=4'd5;
else if(PA>400) segment2in<=4'd4;
else if(PA>300) segment2in<=4'd3;
else if(PA>200) segment2in<=4'd2;
else if(PA>100) segment2in<=4'd1;
else segment2in<=4'd0;
```

به این طریق PA , PWرا بازه بندی و قابل نمایش بر روی 7SEGMENT کردیم .

کد کامل 1:

```
`timescale 1ns / 1ps
// Company:
// Engineer:
//
// Create Date: 22:57:06 03/11/2017
// Design Name:
// Module Name: Top_module
// Project Name:
// Target Devices:
// Tool versions:
// Description:
//
// Dependencies:
//
// Revision:
// Revision 0.01 - File Created
// Additional Comments:
//
module Top_module(
     input SysClk,
     output [6:0] segment2pin,
     output [6:0] segment1pin,
     input [7:0] DipSw,
     input Reset,
     //ADC
```

```
input [ 9:0 ] ADC_A,
output ADC_CLKIN,
output ADC_OE,
output SCLK,
output SDI
                );
wire clockout;
reg [3:0] segment2in;
reg [3:0] segment1in;
reg state;
wire [31:0]pulsenum;
reg [63:0]TOA;
reg [63:0]PW;
reg [9:0]PA;
reg count;
reg [9:0]threshold;
initial begin
PA <=10'b0000000000;
TOA <= 64'b0;
state <= 0;
end
always @ (posedge SysClk) begin
        threshold={DipSw,2'b00};
        if ({ADC_A[9:6],6'b000000}>threshold)begin
                if (state==1'b0)begin
                        TOA <= pulsenum;
                        PA <= 0;
                end
                state<=1'b1;
        end
```

```
if ({ADC_A[9:6],6'b000000}<=threshold)begin
       if (state==1'b1)begin
                PW <= pulsenum-TOA;
       end
       state
                <=1'b0;
end
if (state==1'b1)begin
       if (ADC_A > PA)
                PA <= ADC_A;
end
if(PW>64'd30000) segment1in<=4'd9;
else if (PW>64'd24000) segment1in<=4'd8;
       if(PW>64'd20000) segment1in<=4'd7;
else
else
       if(PW>64'd16000) segment1in<=4'd6;
else
       if(PW>64'd12000) segment1in<=4'd5;
       if(PW>64'd8000) segment1in<=4'd4;
else
else
       if(PW>64'd4000) segment1in<=4'd3;
else
       if(PW>64'd1000) segment1in<=4'd2;
else
       if(PW>64'd600) segment1in<=4'd1;
else segment1in<=4'd0;
if(PA>900) segment2in<=4'd9;
else if(PA>800) segment2in<=4'd8;
else
       if(PA>700) segment2in<=4'd7;
       if(PA>600) segment2in<=4'd6;
else
else
       if(PA>500) segment2in<=4'd5;
       if(PA>400) segment2in<=4'd4;
else
       if(PA>300) segment2in<=4'd3;
else
       if(PA>200) segment2in<=4'd2;
else
       if(PA>100) segment2in<=4'd1;
else
else segment2in<=4'd0;
```

```
//
         BCD_Counter myBCD_Counter (
   .in(counter),
//
   .clk(SysClk),
   .out1(segment2in),
   .out0(segment1in)
// );
Decoder_7 segment1 (
  .in(segment1in),
  .out(segment1pin)
  );
Decoder_7 segment2 (
  .in(segment2in),
  .out(segment2pin)
  );
Fec_divider mynewfec(
        .clock(SysClk),
        .divnum(6'd2),
        .clkout(clockout)
  );
ADC myADC (
  .clk(clockout),
  .in(ADC_A),
  .ADC_CLKIN(ADC_CLKIN),
  .SCLK(SCLK),
  .ADC_OE(ADC_OE),
  .SDI(SDI)
```

```
);
```

```
Binary_Counter mybinary (
.clk(clockout),
.resetbar(Reset),
.enable(1'b1),
.counter(pulsenum)
);
```

endmodule

صورت مسئله:2

Pulse detector with two threshold

هدف طراحی ماژولی برای تشخیص پالس موجئ با پس زمینه نویز است .

و تشخیص POA ,PW , TOA برای هر پالس

طرح (پیاده سازی:)

برای پیاده سازی از ماشین حالت 4 حالته استفاده میکنیم به صورتی که دو STATE که حالت اول موج کمتر از THERESHOLD2 از THERESHOLD1 و کمتر از THERESHOLD1 و کمتر از THERESHOLD1 است و از حالت قبل حالت 1 بیشتر شود به حالت 1 بیشتر شود به حالت 1 می رود و شروع پالس تشخیص داده میشود .

مقدار شمارنده را به عنوان TOAذخیره میکنیم . مقدار PAرا صفر قرار میدهیم که بعدا MAXپالس شروع شده را در آن بریزیم .

سپس اگر پالس بیشتر از THERESHOLD1 و کمتر ازTHERESHOLD2 شود به حالت 4 میرویم و PW

مقدار THERESHOLD ها توسط DIPSWTICH تعيين ميشود .

یک شمارنده 64 بیتی به نام PULSNUM مدام با فرکانس تقسیم شده توسط ماژول FEC_DIVIDER با فرکانس 6MHZ میشمارد.

يياده سازي ماشين حالت:

```
end
                if (state==2'd3)begin//pulse ended
                     state<=2'd0;
                     PW <= pulsenum-TOA;
                end
           end
          if ({ADC A[9:6],6'b000000}>=threshold1 && {ADC A[9:6],6'b0000000} <
threshold2)begin
                if (state==2'd0)begin
                     state<=2'd1;
                end
                if (state==2'd2)begin
                     state<=2'd3;
                end
           end
          if ({ADC_A[9:6],6'b000000} >= threshold2)begin
                if (state==2'd0)begin
                     state<=2'd1;
                end
                if (state==2'd1)begin//pulse detected
                     state<=2'd2;
                     TOA <= pulsenum;
                     PA \leq 0;
```

```
end
               if (state==2'd3)begin
                    state<=2'd2;
               end
          end
                                                                    محاسبه PA:
if (state==1'b1)begin
               if (ADC A > PA)
                    PA <= ADC_A;
          End
                              SCALE کردن PW , PA و نمایش آن ها توسط TSEGMENT
if(PW>64'd30000) segment1in<=4'd9;
           else if (PW>64'd24000) segment1in<=4'd8;
          else if(PW>64'd20000) segment1in<=4'd7;
          else if(PW>64'd16000) segment1in<=4'd6;
          else if(PW>64'd12000) segment1in<=4'd5;
          else if(PW>64'd8000) segment1in<=4'd4;
          else if(PW>64'd4000) segment1in<=4'd3;
          else if(PW>64'd1000) segment1in<=4'd2;
          else if(PW>64'd600) segment1in<=4'd1;
          else segment1in<=4'd0;
```

count=count+1;

```
if(PA>900) segment2in<=4'd9;
else if(PA>800) segment2in<=4'd8;
else if(PA>700) segment2in<=4'd7;
else if(PA>600) segment2in<=4'd6;
else if(PA>500) segment2in<=4'd5;
else if(PA>400) segment2in<=4'd4;
else if(PA>300) segment2in<=4'd3;
else if(PA>200) segment2in<=4'd2;
else if(PA>100) segment2in<=4'd1;
else segment2in<=4'd0;
```

به این طریق PA, PWرا بازه بندی و قابل نمایش بر روی 7SEGMENT کردیم .

نتیجه گیری:

(بعد از program شدن برد)

پس از scale کردن PA, PW هرکدام را به نسبت دادن به اعداد 0 تا 9 بر روی 7segmenta نمایش دادیم

با تغییر فرکانس یا همان pw و تغییر amplitude یا همان PA تغییرات مورد انتظار را روی 7segment ها دیدیم .

وقتی که دامنه از threshold ها رد نمیشد تمام اعداد 0 میشدند.

کد کامل 2:

```
`timescale 1ns / 1ps
// Company:
// Engineer:
//
// Create Date: 22:57:06 03/11/2017
// Design Name:
// Module Name: Top_module
// Project Name:
// Target Devices:
// Tool versions:
// Description:
//
// Dependencies:
//
// Revision:
// Revision 0.01 - File Created
// Additional Comments:
//
module Top_module(
      input SysClk,
      output [6:0] segment2pin,
      output [6:0] segment1pin,
      input [7:0] DipSw,
      input Reset,
      //ADC
      input [ 9:0 ] ADC_A,
      //input [ 9:0 ] ADC_A,
```

```
output ADC_CLKIN,
output ADC_OE,
output SCLK,
output SDI
                 );
wire clockout;
reg [3:0] segment2in;
reg [3:0] segment1in;
reg [1:0]state;
wire [63:0]pulsenum;
reg [63:0]TOA;
reg [63:0]PW;
reg [9:0]PA;
reg [920:0]count;
reg [9:0]threshold1;
reg [9:0]threshold2;
//assign ADC_A=ADC_A;
initial begin
PA <=10'b0000000000;
TOA <= 64'b0;
state <= 2'b0;
count=10'b0;
end
always @ (posedge SysClk) begin
        threshold1={DipSw[3:0],6'b00};
        threshold2={DipSw[7:4],6'b00};
        if ({ADC_A[9:6],6'b000000} < threshold1)begin
                if (state==2'd1)begin
                         state<=2'd0;
                end
                if (state==2'd2)begin
                         state<=2'd3;
```

```
end
        if (state==2'd3)begin//pulse ended
                state<=2'd0;
                PW <= pulsenum-TOA;
        end
end
if ({ADC_A[9:6],6'b000000}>=threshold1 && {ADC_A[9:6],6'b000000} < threshold2)begin
        if (state==2'd0)begin
                state<=2'd1;
        end
        if (state==2'd2)begin
                state<=2'd3;
        end
end
if ({ADC_A[9:6],6'b000000} >= threshold2)begin
        if (state==2'd0)begin
                state<=2'd1;
        end
        if (state==2'd1)begin//pulse detected
                state<=2'd2;
                TOA <= pulsenum;
                PA <= 0;
                count=count+1;
        end
        if (state==2'd3)begin
                state<=2'd2;
        end
end
if (state==2'd2)begin
        if (ADC_A > PA)
                PA <= ADC_A;
end
```

```
if(PW>64'd9000) segment1in<=4'd9;
              else if (PW>64'd8000) segment1in<=4'd8;
                      if(PW>64'd7000) segment1in<=4'd7;
              else
              else
                      if(PW>64'd6000) segment1in<=4'd6;
                      if(PW>64'd5000) segment1in<=4'd5;
              else
                      if(PW>64'd4000) segment1in<=4'd4;
              else
              else
                      if(PW>64'd3000) segment1in<=4'd3;
                      if(PW>64'd2000) segment1in<=4'd2;
              else
              else
                      if(PW>64'd1000) segment1in<=4'd1;
              else segment1in<=4'd0;
              if(PA>1000) segment2in<=4'd9;
              else if(PA>950) segment2in<=4'd8;
              else
                      if(PA>900) segment2in<=4'd7;
              else
                      if(PA>850) segment2in<=4'd6;
                      if(PA>800) segment2in<=4'd5;
              else
              else
                      if(PA>750) segment2in<=4'd4;
              else
                      if(PA>700) segment2in<=4'd3;
              else
                      if(PA>650) segment2in<=4'd2;
              else
                      if(PA>600) segment2in<=4'd1;
              else segment2in<=4'd0;
      /*BCD_Counter myBCD_Counter (
.out1(segment2in),
.out0(segment1in)
```

end

.in(PW[]),

.clk(SysClk),

);*/

```
Decoder_7 segment1 (
  .in(segment1in),
  .out(segment1pin)
  );
Decoder_7 segment2 (
  .in(segment2in),
  .out(segment2pin)
  );
Fec_divider mynewfec(
        .clock(SysClk),
        .divnum(6'd2),
        .clkout(clockout)
  );
ADC myADC (
  .clk(clockout),
  .in(ADC_A),
  .ADC_CLKIN(ADC_CLKIN),
  .SCLK(SCLK),
  .ADC_OE(ADC_OE),
  .SDI(SDI)
  );
Binary_Counter mybinary (
  .clk(clockout),
  .resetbar(Reset),
  .enable(1'b1),
  .counter(pulsenum)
  );
```