

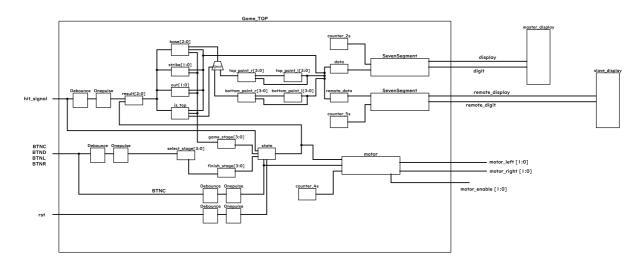
≔ Course	Logic Design Lab
© Created time	@Jan 11, 2021 11:48 PM
✓ Done	
© URL	

Introduction

當我們在思考Final Project的題材時,偶然看到了棒球盤這種桌上遊戲,覺得十分有趣,於是打算朝棒球這方面著手。

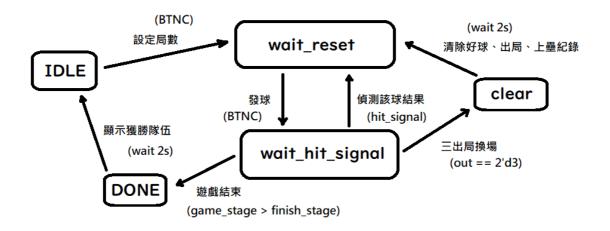
開始動手作棒球盤之前,我們本來只打算做一個只燒在FPGA版上的棒球遊戲,但是 後來決定擴大規模,做出一個棒球盤來當成這學期的Final Project!

Block Diagrams



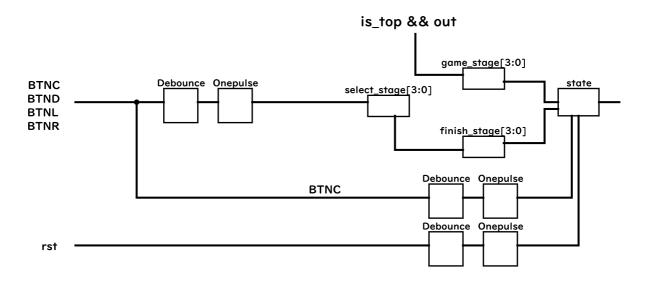
整體的邏輯圖,下面會把它拆成許多部份方便解釋。

State Transition Diagrams



State Description

State - IDLE



這個state也是rst後會來到的IDLE state,主要讓玩家藉由按鍵來決定要玩幾局。

select_stage: 表示玩家想要選擇的state,當 BTNR 或 BTNL 按下之後,便會+1或-1。 (上限9下限1)

finish_stage: 用來儲存當玩家按下確定鍵(BTNC)之後,select_stage 當下的值, 之後判斷遊戲結束便是用此值。



寫report才想到當時為什麼不把select跟finish寫成一個就好了==

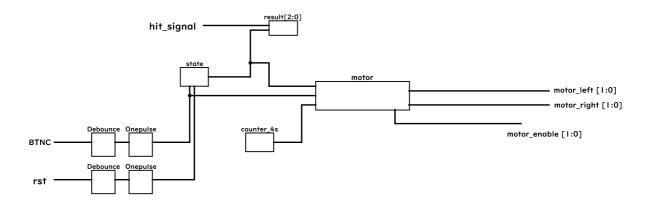
state:儲存當前state。主要state有選擇遊戲長度(IDLE)、等待發球(waiting_reset)、等待成功打擊訊號(waiting_hit_signal)、換場(clear)、結束(DONE)五種。

當選完遊戲長度按下確定鍵(BTNC)後, state 會從 IDLE 來到 waiting_hit_signal 。

game_stage: 用來記錄遊戲中的局數,重置時間與 state 一樣,在 IDLE 按下確定鍵後 設成1。

is_top: 紀錄是否為上半場,因此偵測 is_top 可以知道下一個 game_stage 是否該+1 out: 出局數,可以知道什麼時候該換場。

State - waiting_reset



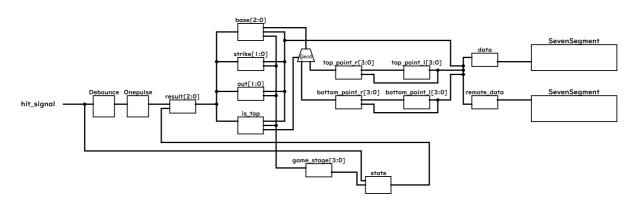
在waiting_reset 內,按下發球鍵(BTNC)後,進入waiting_hit_signal。

motor: 在 waiting_reset 內按下發球鍵後, counter 開始計時,讓馬達轉動約4秒來發射球。

hit signal: combinational circuit, sensor偵測到的結果回傳。

result: 紀錄第一個偵測到的hit_signal, 用來更新好球數(strike)、出局數(out)、上壘情況(base)、分數(score)。

State - waiting_hit_signal



在 waiting_hit_signal 內,sensor開始偵測是哪一個洞口內的紅外線偵測器偵測到球掉入。偵測結束後視情況(3出局?)回到 waiting_reset 或 clear 。

hit_signal: 紅外線偵測的結果回傳。

result: 擷取第一個偵測到的打擊結果,並根據結果更新base、out、strike。

base:上壘情況紀錄。

out: 出局情況紀錄。

strike: 好球情況紀錄。

is_top: 紀錄當前是上半局或下半局。

top_point: 上半局隊伍的得分,下代表十位數、工代表個位數。

bottom_point:下半局隊伍的得分。

data: 將需要顯示的資料彙整成32bit(每個segment 8bit),提供給

sevenSegment顯示。

State - clear

換場時間,顯示兩隊的分數,持續數秒鐘。

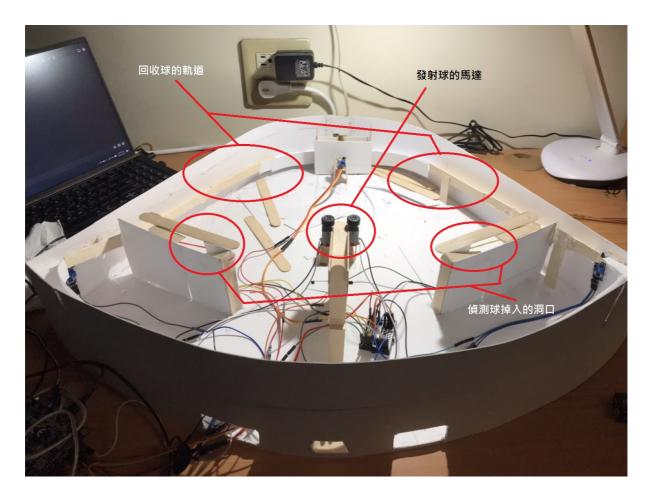
如果目前局數(game_stage)已經超過 finish_stage ,表示比賽結束,進入 DONE ,否則進入 waiting_reset 。

State - DONE

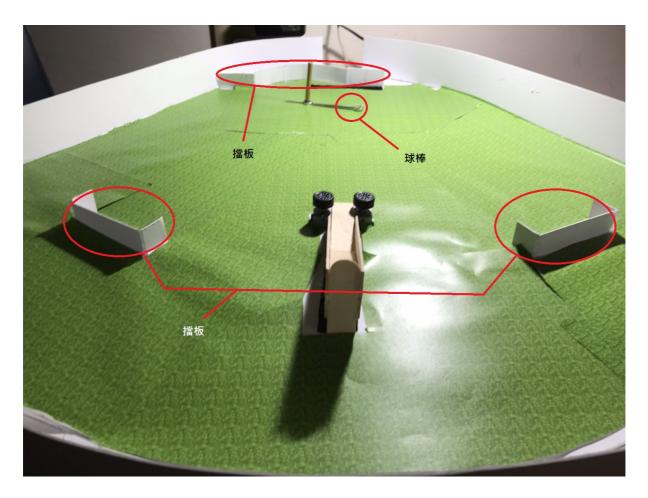
賽局結束,顯示獲勝隊伍的分數,持續數秒鐘後回到IDLE。

硬體 - 棒球盤

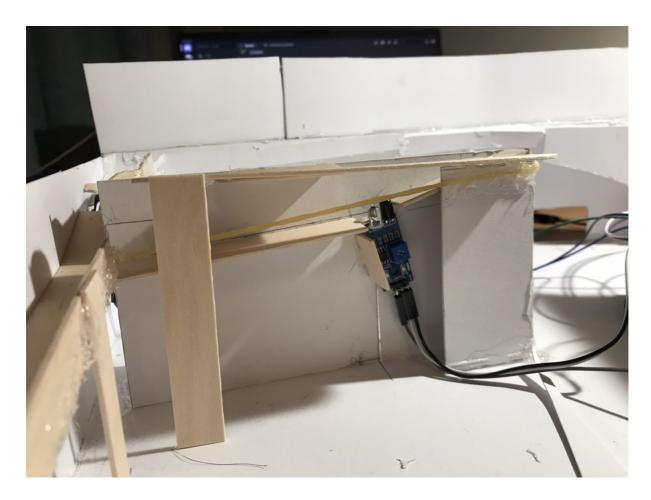
俯視圖 - 內部

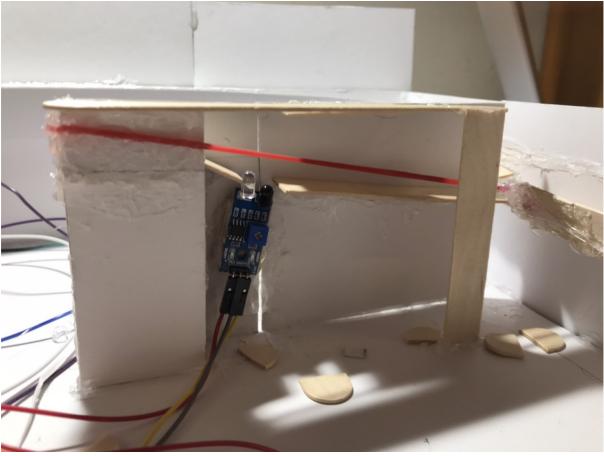


俯視圖 - 頂蓋



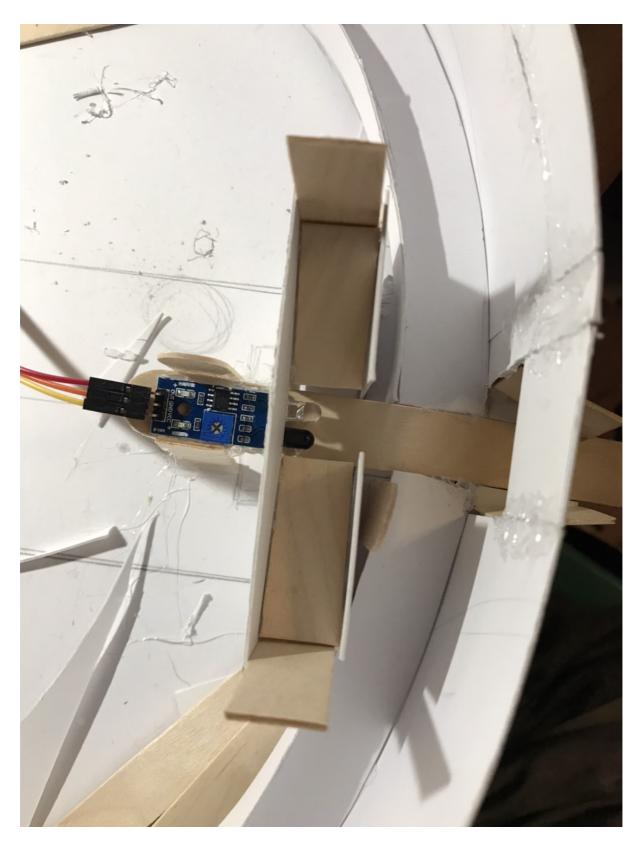
軌道、感應器



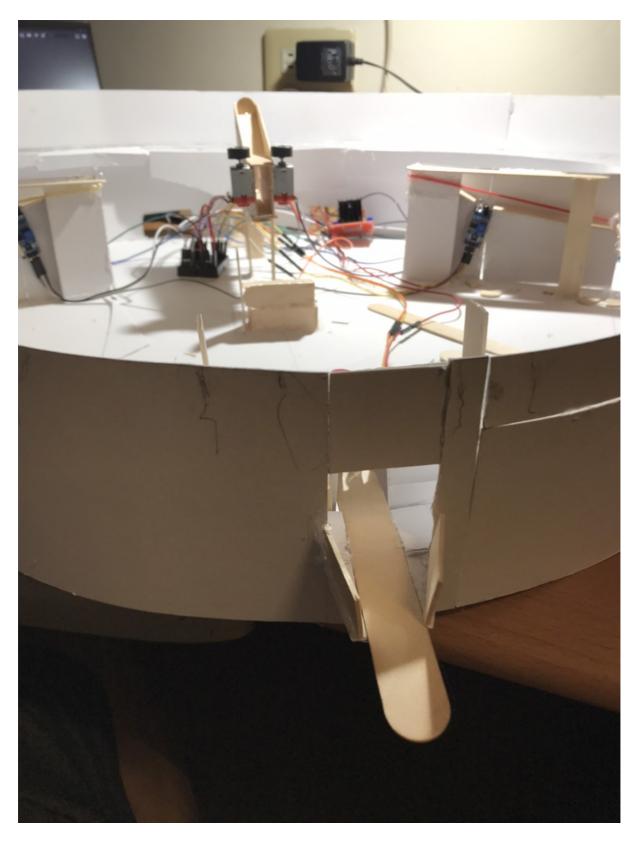




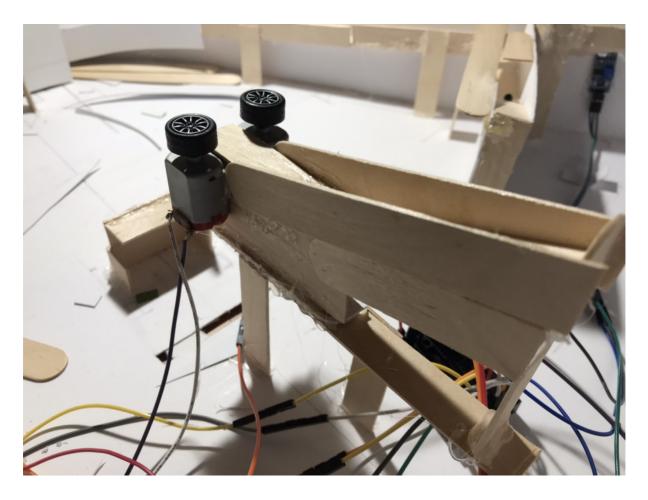
好球偵測感應器



球回收出口



發球器



Experimental Results

實作棒球盤上層時,我們遇到了場地傾斜的問題,導致球會停滯在場上某一個地方不動。另外一個比較困難的點在於棒球盤上層與下層裝上去後,會有些微偏差,導致了球卡在洞口的問題。

關於感測器,我們一開始遇到的問題是反應太過靈敏。後面藉由調整感測器了靈敏度解決。後來Demo時才知道有光柵感應器這種sensor,如果使用光柵效果應該優秀非常多。