Національний університет "Львівська політехніка" Кафедра електронних обчислювальних машин (EOM)

Автоматизоване проектування комп'ютерних та кіберфізичних систем

спеціальність 123 "Комп'ютерна інженерія" спеціалізація 123.04 "Кіберфізичні системи" 4-ий курс

Лекція 8. Високорівневі засоби системного проектування (6)

01.1. Пакет АМВА_АНВ_р.

У наступному пакеті для шини АМВА АНВ описані константи, відповідні допустимих значень керуючих сигналів, константи, що використовуються для визначення розрядності шини адреси і шин даних, а також група типів, які використовуються для опису вхідних сигналів для модуля комунікаційної системи.

* У розглянутих далі прикладах передбачається, що всі пристрої мають 32-розрядні виходи на шини даних, і значення сигналу HSIZE завжди "010", що відповідає обміну 4-байтовими словами даних. Тому в моделях провідних і ведених пристроїв значення цього сигналу не аналізується. Чи не розглядаються також можливості використання сигналу HPROT.

01.2. Пакет АМВА_АНВ_р.

```
library IEEE;
use IEEE.std_logic_1164.all;
use IEEE.std_logic_arith.all;
use IEEE.std_logic_unsigned.all;
package AMBA AHB p is
--HTRANS
constant HTRANS_IDLE: std_logic_vector (1 downto 0):="00";
constant HTRANS_BUSY: std_logic_vector (1 downto 0):="01";
constant HTRANS_NONSEQ: std_logic_vector (1 downto 0):="10";
constant HTRANS_SEQ: std_logic_vector (1 downto 0):="11";
```

01.3. Пакет АМВА_АНВ_р.

```
constant HBURST_SINGLE: std_logic_vector (2 downto 0):="000";
constant HBURST_INCR: std_logic_vector (2 downto 0):="001";
constant HBURST_WRAP4:std_logic_vector (2 downto 0):="010";
constant HBURST_INCR4:std_logic_vector (2 downto 0):="011";
constant HBURST_WRAP8:std_logic_vector (2 downto 0):="100";
constant HBURST_INCR8:std_logic_vector (2 downto 0):="101";
constant HBURST_WRAP16:std_logic_vector (2 downto 0):="111";
constant HBURST_INCR16:std_logic_vector (2 downto 0):="111";
```

01.4. Пакет АМВА_АНВ_р.

```
constant HRESP_OKAY: std_logic_vector (1 downto 0):="00";
constant HRESP_ERROR: std_logic_vector (1 downto 0):="01";
constant HRESP_RETRY: std_logic_vector (1 downto 0):="10";
constant HRESP_SPLIT: std_logic_vector (1 downto 0):="11";
constant H_ADDR: natural:=32;
constant H_DATA: natural:=32;
```

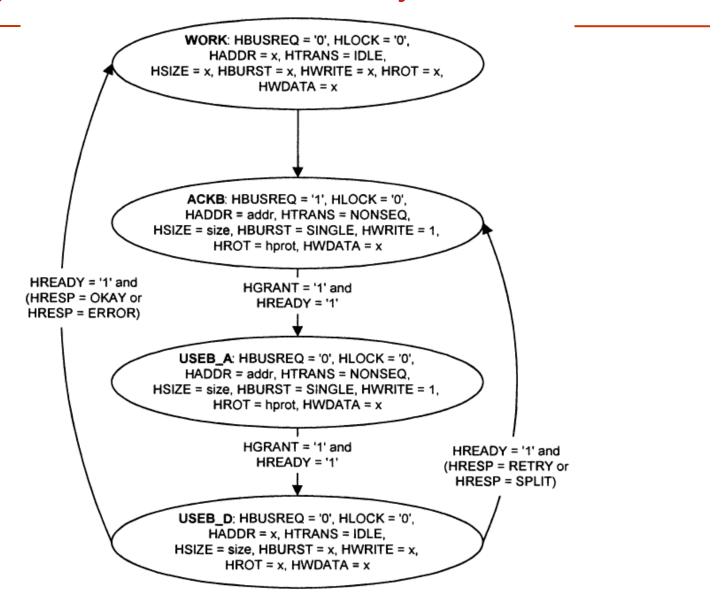
01.5. Пакет АМВА_АНВ_р.

```
type H1 is array(natural range <>)of std_logic;
type H2 is array(natural range <>)of std_logic_vector(1 downto 0);
type H3 is array(natural range <>)of std_logic_vector(2 downto 0);
type H4 is array(natural range <>)of std_logic_vector(3 downto 0);
type HA is array(natural range <>)of std_logic_vector(H_ADDR-1 downto 0);
type HD is array(natural range <>)of std_logic_vector(H_DATA-1 downto 0);
--
end package AMBA_AHB_p;
```

02.1. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

Розглядається модель найпростішого інтерфейсу MASTER-пристрою. Цей інтерфейс дозволяє MASTER-пристрою записувати в SLAVE-пристрій окремі слова даних. Граф кінцевого автомату для функціонування цього MASTER-пристрою наведено далі.

02.2. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.



02.3. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

Цей автомат містить чотири стани. У стані WORK MASTER-пристрій виконує дії, які не пов'язані з використанням шини. У цьому стані HBUSREQ='0'. Вихід HTRANS=IDLE, що вказує SLAVE-пристрою не виконувати будь-яких дій, якщо даний MASTER-пристрій в системі виявиться MASTER-пристроєм за замовчуванням. При цьому на інших виходах MASTER-пристрою на шині AMBA AHB можуть бути будь-які значення. При необхідності використовувати шину MASTER-пристрій переходить зі стану WORK в стан ACKB. У цьому стані HBUSREQ='1'. У наведеному прикладі передбачається, що даний пристрій не виконує запитів з блокуванням, тому HLOCK='0'. У цьому стані MASTER-пристрій може встановити на лініях адреси і управління значення, які відповідають фазі адреси першого обміну. Після того як MASTER-пристрій отримує сигнал надання шини(сигнал HGRANT), він повинний дочекатися того моменту, коли MASTER-пристрій, який брав участь в попередньому обміні, звільнить лінії адреси і управління. Цей момент визначається по HREADY='1'. Після цього MASTER-пристрій переходить в стан адреси - USEB_A. У цьому стані він має утримувати актуальні значення на лінії адреси і управління. При приході чергового сигналу HREADY='1', даний пристрій зі стану USEB_A переходить в стан запису даних - USEB_D.

02.4. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

Така модель поведінки MASTER-пристрою є спрощеною. У ній не враховується, що якщо попередній запит завершується підтвердженням, відмінним від ОКАҮ, то арбітр може змінити MASTER-пристрій, якому буде надана шина для чергового обміну. Для врахування цього необхідно було б додати перехід зі стану USEB_A в стан АСКВ, коли HGRANT='0'.

02.5. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

У стані USEB_D пристрій знаходиться до тих пір, поки не отримає від SLAVE-пристрою сигнал завершення обміну HREADY='1'. Залежно від значення сигналу HRESP, MASTER-пристрій переходить або в стан WORK, або в стан ACKB. При переході в стан WORK, коли HRESP=OKAY або HRESP=ERROR, помилка не обробляється спеціальним чином. При переході в стан ACKB, коли HRESP=RETRY або HRESP=SPLIT, MASTER-пристрій в обох випадках має знову запросити шину і, після того як вона буде надана, повторити запит ще раз.

02.6. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

Лістинг моделі інтерфейсу MASTER-пристрою наведено далі. Назви вхідних і вихідних портів в тексті програми утворені в такий спосіб: назва починається з m1, далі йде назва сигналу відповідно до стандарту, але з опущеною першою літерою H (наприклад, порт сигналу HADDR називається mladdr, HTRANS - mltrans).

02.7. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

```
library IEEE;
use IEEE.std_logic_1164.all;
use IEEE.std_logic_arith.all;
use IEEE.std_logic_unsigned.all;
use AMBA AHB p.AMBA AHB p.all;
entity master1 is
port(m1reset:in std_logic;
    mlclk: in std_logic;
    mlbusreq: out std_logic;
    mllock: out std_logic;
    mlgrant: in std_logic;
    mladdr: out std_logic_vector((H_ADDR-1) downto 0);
    m1trans: out std_logic_vector(1 downto 0);
    mlsize: out std_logic_vector(2 downto 0);
    mlburst: out std_logic_vector(2 downto 0);
    mlwrite: out std_logic;
    mlprot: out std_logic_vector(3 downto 0);
    mlwdata: out std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
    mlrdata: in std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
    mlready: in std_logic;
    m1resp: in std_logic_vector(1 downto 0)
   );
end entity master1;
```

02.8. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

```
architecture rtl of master1 is
type m1_state_type is (WORK, ACKB, USEB_A, USEB_D);
signal m1c_state,m1c_nextstate: m1_state_type;
signal cou: natural range 0 to 2;
begin
p_lockstate: process (m1reset, m1clk)
begin
if m1reset='0' then m1c_state<=WORK; cou<=2;</pre>
else
  if rising_edge(m1clk) then
        if cou>0 then cou<=cou-1;
        else if mlc nextstate=WORK then cou<=2; end if;
        end if;
        if mlready='1' or mlc_state=WORK then mlc_state<=mlc_nextstate;
        end if:
  end if:
end if;
end process p_lockstate;
```

02.9. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

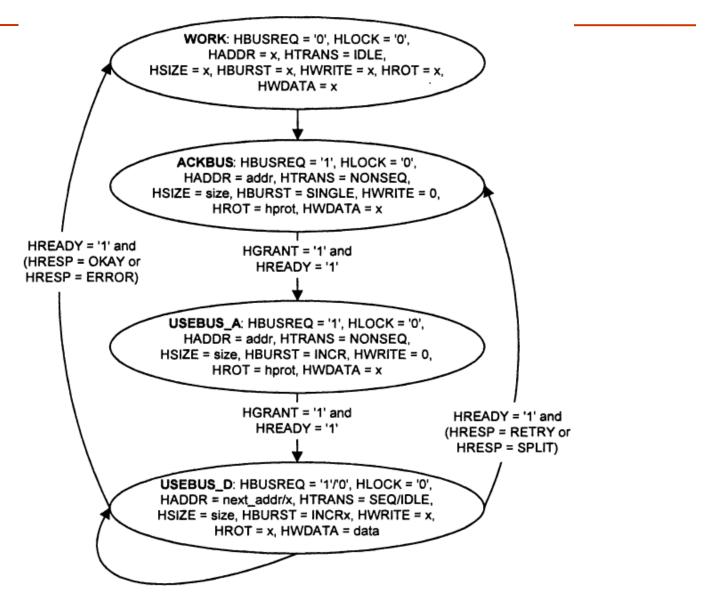
```
p_outs: process (mlc_state,cou,mlgrant,mlready)
begin
case mlc_state is
when WORK => mlbusreq<='0'; mllock<='0';mladdr<=(others =>'0');
            mltrans<=HTRANS IDLE; mlsize<="010"; mlburst<=HBURST SINGLE;
            mlwrite<='0'; mlprot<="0001"; mlwdata<=(others=>'0');
             if cou>0 then mlc_nextstate<=WORK;</pre>
               else m1c_nextstate<=ACKB; end if;</pre>
when ACKB =>mlbusreq<='1'; mllock<='0';</pre>
            mltrans<=HTRANS_NONSEQ; mlsize<="010";
            mlburst<=HBURST_SINGLE; mlwrite<='1'; mlprot<="0001";
            m1wdata<=(others=>'0');
             if mlgrant='1' and mlready='1' then mlc_nextstate<=USEB_A;</pre>
              else mlc_nextstate<=ACKB; end if;</pre>
```

02.10. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

```
when USEB A => mlbusreq<='0'; mllock<='0';
             m1trans<=HTRANS NONSEO; m1size<="010";
             mlburst<=HBURST SINGLE; mlwrite<='1'; mlprot<="0001";
             m1wdata<=(others=>'0');
             if mlgrant='1' and mlready='1' then mlc_nextstate<=USEB_D;</pre>
               else mlc nextstate<=USEB A; end if;</pre>
when USEB_D => mlbusreq<='0'; mllock<='0'; mladdr <=(others=>'0');
             m1trans<=HTRANS_IDLE; m1size<="010"; m1burst<=HBURST_SINGLE;
             m1write<='0'; m1prot<="0001";
             mlwdata<="01010101010101010101010101010101";
             if m1ready='0' then m1c_nextstate<=USEB_D;</pre>
               else
             if (m1resp=HRESP_OKAY) or (m1resp=HRESP_ERROR) then
                mlc_nextstate<=WORK;</pre>
              else m1c_nextstate<=ACKB;</pre>
             end if:
          end if:
```

02.11. Інтерфейс MASTER-пристрою на шину AMBA AHB для запису одного слова.

Розглядається модель інтерфейсу MASTER-пристрою, яка дозволяє йому читати з SLAVE-пристрою послідовності слів. Граф станів кінцевого автомата, що відповідає цьому інтерфейсу, наведено далі.



Граф подібний до попереднього, однак в стані USEBUS_D можливий додатковий перехід в самого себе, якщо не всі слова даних ще прочитані.

Лістинг поведінкового опису моделі наведено далі. Ця модель має такий ж опис портів, як і попередня модель, але назви всіх сигналів починаються не з m1, а з m2.

```
architecture rtl of master2 is
type m2_state_type is (WORK, ACKBUS, USEBUS_A, USEBUS_D);
signal m2c_state,m2c_nextstate: m2_state_type;
signal cou1:natural range 0 to 2;
signal cou2:natural range 0 to 3;
signal readed_data: std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
signal n_addr: natural;
begin
```

```
p_lockstate: process(m2reset,m2clk,m2ready)
begin
if m2reset='0' then m2c state<=WORK; cou1<=1; cou2<=0; n addr<=0;</pre>
else
  if rising_edge(m2clk) then
        if m2c_state=USEBUS_D and m2ready='1' and m2resp=HRESP_OKAY then
        readed_data<=m2rdata; end if;</pre>
        if cou1>0 then cou1<=cou1-1;
          else if m2c_nextstate=WORK then cou1<=1; end if; end if;</pre>
        if cou2>0 then
           if m2c_state=USEBUS_D and m2ready='1' and m2resp=HRESP_OKAY
              then cou2<=cou2-1; n_addr<=n_addr+4;
              else if m2c_nextstate=WORK then cou2<=2; n_addr<=0; end if;</pre>
           end if:
        else
           if m2c_nextstate=WORK then cou2<=2; n_addr<=0; end if;</pre>
        end if;
        if m2ready='1' or m2c_state=WORK then
           m2c_state<=m2c_nextstate; end if;</pre>
 end if:
end if;
end process p_lockstate;
```

```
when ACKBUS =>m2busreq<='1'; m2lock<='0';</pre>
              m2addr<= conv_std_logic_vector(conv_unsigned(n_addr,32),32);</pre>
              m2trans<=HTRANS_NONSEQ; m2size<="010"; m2burst<=HBURST_INCR;</pre>
              m2write<='0'; m2prot<="0001"; m2wdata<=(others=>'0');
              if m2grant='1' and m2ready='1' then m2c_nextstate<=USEBUS A;
                else m2c_nextstate<=ACKBUS; end if;</pre>
when USEBUS_A => m2busreq<='1'; m2lock<='0';</pre>
              m2addr<= conv_std_logic_vector(conv_unsigned(n_addr,32),32);</pre>
              m2trans<=HTRANS_NONSEQ; m2size<="010"; m2burst<=HBURST_INCR;</pre>
              m2write<='0'; m2prot<="0001"; m2wdata<=(others=>'0');
              if m2grant='1' and m2ready='1' then m2c_nextstate<=USEBUS_D;</pre>
                else m2c_nextstate<=USEBUS_A; end if;</pre>
```

```
when USEBUS D =>
              if cou2>1 then m2busreq<='1'; else m2busreq<='0'; end if;</pre>
              m2lock<='0':
              m2addr<= conv_std_logic_vector(conv_unsigned(n_addr,32),32);</pre>
              if cou2>0 then m2trans<=HTRANS_SEQ;</pre>
                else m2trans<=HTRANS_IDLE; end if;</pre>
              m2size<="010"; m2burst<=HBURST_INCR; m2write<='0';
              m2prot<="0001"; m2wdata<=(others=>'0');
              if m2ready='0' then m2c_nextstate<=USEBUS_D;</pre>
                else
                 if m2resp=HRESP_OKAY then
                      if cou2=0 then m2c nextstate<=WORK;</pre>
                           else m2c nextstate<=USEBUS D; end if;</pre>
                else if m2resp=HRESP ERROR then m2c nextstate<=WORK;</pre>
                         else m2c nextstate<=ACKBUS;</pre>
                      end if;
                end if:
              end if:
```

04.1. Інтерфейс SLAVE-пристрою на шину AMBA AHB для блоку пам'яті.

Розглядається інтерфейс SLAVE-пристрою на прикладі найпростішого блоку пам'яті.

04.2. Інтерфейс SLAVE-пристрою на шину AMBA AHB для блоку пам'яті.

```
library IEEE;
use IEEE.std_logic_1164.all;
use IEEE.std_logic_arith.all;
use IEEE.std_logic_unsigned.all;
use AMBA AHB p.AMBA AHB p.all;
entity c_mem1 is
port(sreset: in std_logic;
    sclk: in std_logic;
    ssel: in std_logic;
    saddr: in std_logic_vector((H_ADDR-1) downto 0);
    swrite: in std_logic;
    strans: in std_logic_vector(1 downto 0);
    ssize: in std_logic_vector(2 downto 0);
    sburst: in std_logic_vector(2 downto 0);
    swdata: in std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
    smaster: in std_logic_vector(3 downto 0);
    smastlock: in std logic;
    sready: out std_logic;
    smready: in std_logic;
    sresp: out std_logic_vector(1 downto 0);
    srdata: out std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
    ssplit: out std_logic_vector(15 downto 0)
    );
end entity c_mem1;
```

04.3. Інтерфейс SLAVE-пристрою на шину AMBA AHB для блоку пам'яті.

```
architecture rtl of c_mem1 is
type mem_cont is array(1 to 32) of std_logic_vector((H_DATA-1) downto 0);
signal memory_contents: mem_cont;
signal addr: std_logic_vector((H_ADDR-1) downto 0);
signal write: std_logic;
signal trans: std_logic_vector(1 downto 0);
signal size: std_logic_vector(2 downto 0);
signal burst: std_logic_vector(2 downto 0);
signal sel: std_logic;
begin
```

04.4. Інтерфейс SLAVE-пристрою на шину AMBA AHB для блоку пам'яті.

```
p_ac_lock: process (sclk)
begin
if rising_edge(sclk) then
  if ssel='1' then
  addr<=saddr :
  write<=swrite:
  trans<=strans;
  size<=ssize :
  burst<=sburst;
  end if;
end if:
end process p_ac_lock;
p_sel: process (sclk)
begin
if rising_edge(sclk) and smready='1' then sel<=ssel; end if;</pre>
end process p_sel;
p_resp: process (sclk)
begin
if rising_edge(sclk) then sready<='1'; sresp<=HRESP_OKAY; end if;</pre>
end process p_resp;
```

04.5. Інтерфейс SLAVE-пристрою на шину AMBA AHB для блоку пам'яті.

```
p_write: process (sclk, sel, addr)
begin
if sel='1' then
   if rising_edge(sclk) then
    if write='1' and trans/=HTRANS_BUSY and trans/=HTRANS_IDLE then
      memory_contents(conv_integer(addr, 32)) <= swdata;
     end if;
   end if;
end if;
end process p_write;
p_read: process (sel, write)
begin
if sel='1' then
 if write='0' then srdata<=memory_contents(conv_integer(addr)); end if;</pre>
end if;
end process p_read;
end architecture rtl;
```