

Tytuł: Duck Hunt - multiplayer

**Autorzy: Łukasz Gąsecki (ŁG),
Oliwia Szewczyk (OSZ)**

Ostatnia modyfikacja: 10.06.2025

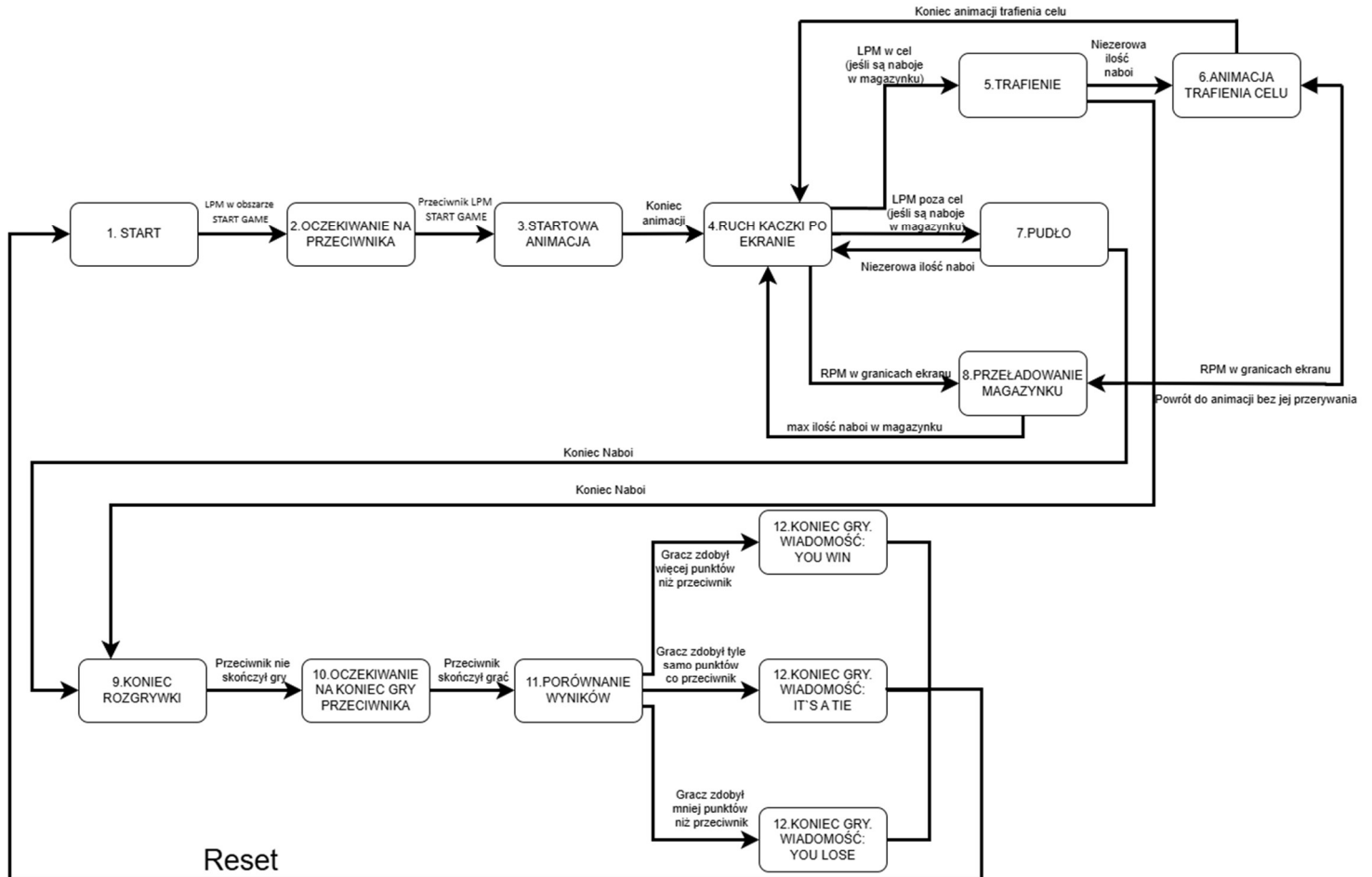
1. Repozytorium git.....	2
2. Wstęp	2
3. Specyfikacja	2
3.1. Opis ogólny algorytmu.....	2
3.2. Tabela zdarzeń.....	4
4. Architektura	5
4.1. Moduły top:.....	5
4.1.1. Schemat blokowy.....	5
4.1.2. Porty.....	7
a) mouse – mouse_ctl_out, output	7
b) vga – vga_ctl, output.....	7
c) uart – top_uart, inout.....	7
4.1.3. Interfejsy	7
a) Vga_if.....	7
b) fsm_draw_enable	8
c) duck_pos	8
d) dog_pos.....	8
e) dog_bird_pos.....	8
f) winner_status	8
g) my_score, enemy_score	8
h) bullets_left.....	9
i) bullets_in_magazine.....	9
4.2. Rozprowadzenie sygnału zegara.....	9
5. Implementacja.....	9
5.1. Lista zignorowanych ostrzeżeń Vivado.	9
5.2. Wykorzystanie zasobów.....	9
5.3. Marginesy czasowe.....	9
6. Konfiguracja sprzętu.....	10
7. Film.....	10

1. Repozytorium git

Adres repozytorium GITa:

https://github.com/LGasecki/UEC2_MTM_Project_Duck_Hunt.git

W przypadku repozytorium prywatnego należy zaprosić użytkownika zewnętrznego o adresie mailowym:



kaczmarczyk@agh.edu.pl

2. Wstęp

Pomysł na projekt wziął się z nostalgii do klasycznej gry z dzieciństwa – Duck Hunt. Postanowiliśmy stworzyć jej wieloosobową wersję od zera, tak aby przypominała oryginał. Gra została zaimplementowana w SystemVerilogu na platformie FPGA Basys3, gdzie wcielamy się w łowców, których celem jest zestrzelenie wszystkich kaczek. Projekt łączy zabawę z praktyczną nauką projektowania systemów cyfrowych.

3. Specyfikacja

3.1. Opis ogólny algorytmu

Uproszczony schemat blokowy działania implementowanego algorytmu.

1. Wyświetlany jest ekran startowy i przycisk *START GAME*
2. Graczowi który pierwszy kliknie *START GAME* pokaże się komunikat *WAITING FOR ENEMY*. Jak przeciwnik naciśnie *Start* gra się rozpoczyna.
3. Animacja zawiera psa który wskakuje za trawę rozpoczynając tym rozgrywkę
4. Losowanie pozycji celu, losowa pozycja *X* i kąt początkowy. Cel porusza się w linii prostej z różną prędkością i odbija się od ścian z losowym kątem,
5. Trafiając w cel(Lewy przycisk myszy) zdobywamy punkt i tracimy nabój, włączając animację.
6. W trakcie animacji można przeładować magazynek nie przerywając jej. Potem pojawia się nowy cel
7. Nie trafiając w cel(Lewy przycisk myszy), tracimy nabój.
8. Magazynek zawiera max 3 naboje, jak zużyjemy je wszystkie i spróbujemy wystrzelić ponownie pojawi się komunikat aby przeładować magazynek i nie pozwoli na strzał dopóki nie przeładujemy. Przeładować można z dowolną liczbą kul mniejszą niż 3.
9. Jeśli Gracz zużyje wszystkie naboje (ilość = 0), to kończy rozgrywkę i przechodzi do stanu oczekiwania na koniec rozgrywki przeciwnika
10. Jeśli przeciwnik dalej gra pokaże się komunikat *WAITING FOR ENEMY* dopóki przeciwnik nie skończy rozgrywki.
11. gdy obaj gracze skończą rozgrywkę następuje porównanie punktów i przejście do odpowiedniego ekranu końcowego
12. Jeśli gracz ma więcej punktów niż przeciwnik dostanie komunikat: *YOU WIN*.
Jeśli ma mniej punktów to dostanie komunikat: *YOU LOSE*.
W razie remisu pojawi się: *IT`S A TIE*.
Jeśli gracze chcą zagrać jeszcze raz to klikają *RESET*.

Płytki każdego z graczy komunikują się za pomocą protokołu *UART*. Jest to bardzo prosty protokół komunikacji oparty na zamianie danych równoległych na szeregowo. W czasie rzeczywistym przesyłane są informacje o chęci rozpoczęcia oraz o zakończeniu rozgrywki wraz w 6-bitową wartością wyniku każdego z graczy. Dzięki temu nie musieliśmy używać, więcej niż jedno złącze *UART*.

3.2. Tabela zdarzeń

Opis zdarzeń występujących podczas działania programu/urządzenia, zarówno zewnętrznych (interakcje z użytkownikiem), jak i wewnętrznych (specyficzne stany w algorytmie). Zdarzenia podzielone są na kategorie dotyczące różnych stanów działania programu. Kategorie powinny odpowiadać stanom ze schematu z pkt. 2.1.

Zdarzenie	Kategoria	Reakcja systemu
LPM w obszarze napisu START GAME	Ekran startowy	Przejsie do stanu czekania na przeciwnika, informacja przeciwnika o gotowości gry
LPM w obszarze START GAME przez przeciwnika	Czekanie na start przeciwnika	Rozpoczęcie gry
Animacja startowa	Gra	Animacja wchodzącego psa i wskakującego za trawę
Losowanie startowej pozycji X celu	Gra	Ustawienie celu na wysokości startowej oraz losowej pozycji wzdłuż linii tej wysokości
Cel uderza w ścianę	Gra	Zmiana kierunku lotu celu z losową prędkością wektorową
Trafienie celu (LPM)	Gra	Dodanie punktu do naszego wyniku, animacja zabicia celu, odjęcie naboju, animacja psa trzymającego zabity cel
Strzelenie poza celem / Pudło (LPM)	Gra	Odjęcie naboju, gra toczy się dalej
Przeładowanie magazynku (RPM)	Gra	Załadowanie maksymalną liczbę naboji (3) do magazynku, aktualizacja dostępnych wszystkich naboji
Liczba wszystkich naboji = 0	Gra	Koniec gry, przejście do stanu czekania na koniec gry przeciwnika
Przeciwnik skończy grę (liczba jego naboji = 0)	Czekanie na koniec gry przeciwnika	Porównanie wyników, przejście do ekranu końca gry.
Wyświetlanie wyniku	Ekran końcowy	Wyświetlanie wyniku graczy wraz z informacją kto wygrał
LPM w obszar napisu RESET GAME	Ekran końcowy	Powrót na ekran startowy

4. Architektura

4.1. Moduły top:

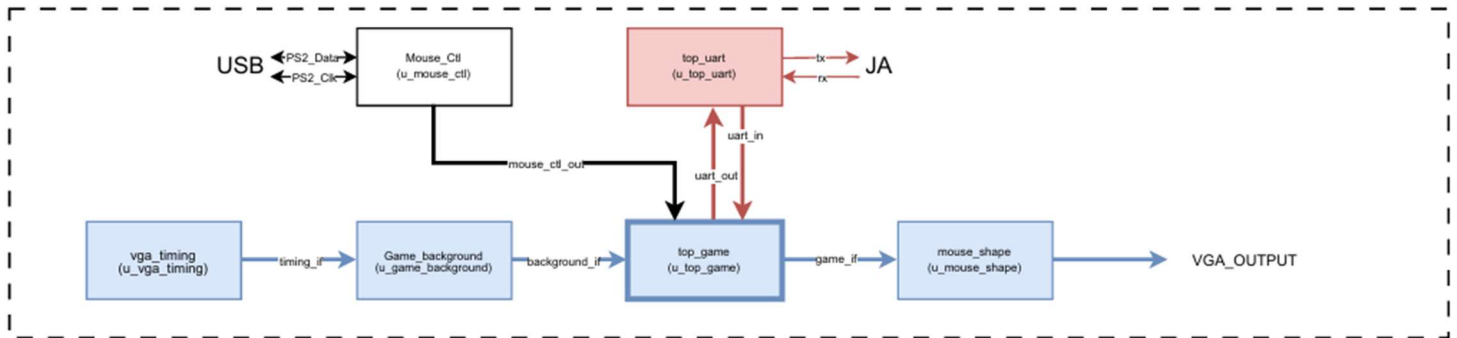
top_vga: Osoba odpowiedzialna: ŁG

top_game: Osoby odpowiedzialne ŁG + OSZ

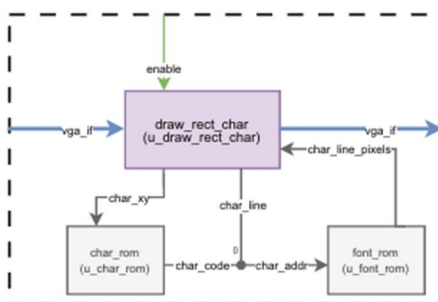
top_uart: Osoba odpowiedzialna: ŁG

4.1.1. Schemat blokowy

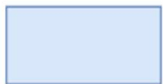
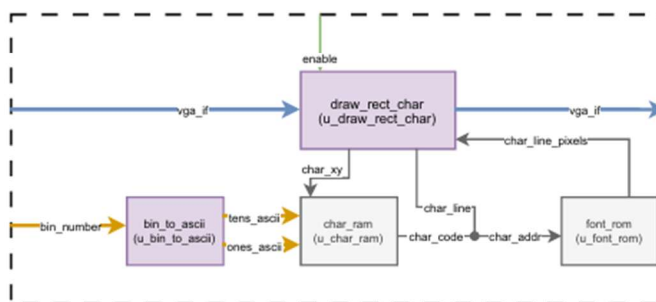
top_vga:



draw_string:



draw_2_numbers:



- moduły dotyczące sygnału vga



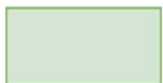
- moduł wyjściowy UART



- moduły fsm kontrolujące poruszanie się obiektów



- moduł wyjściowy USB / mouse PS2



- główny moduł fsm, ustala etapy gry

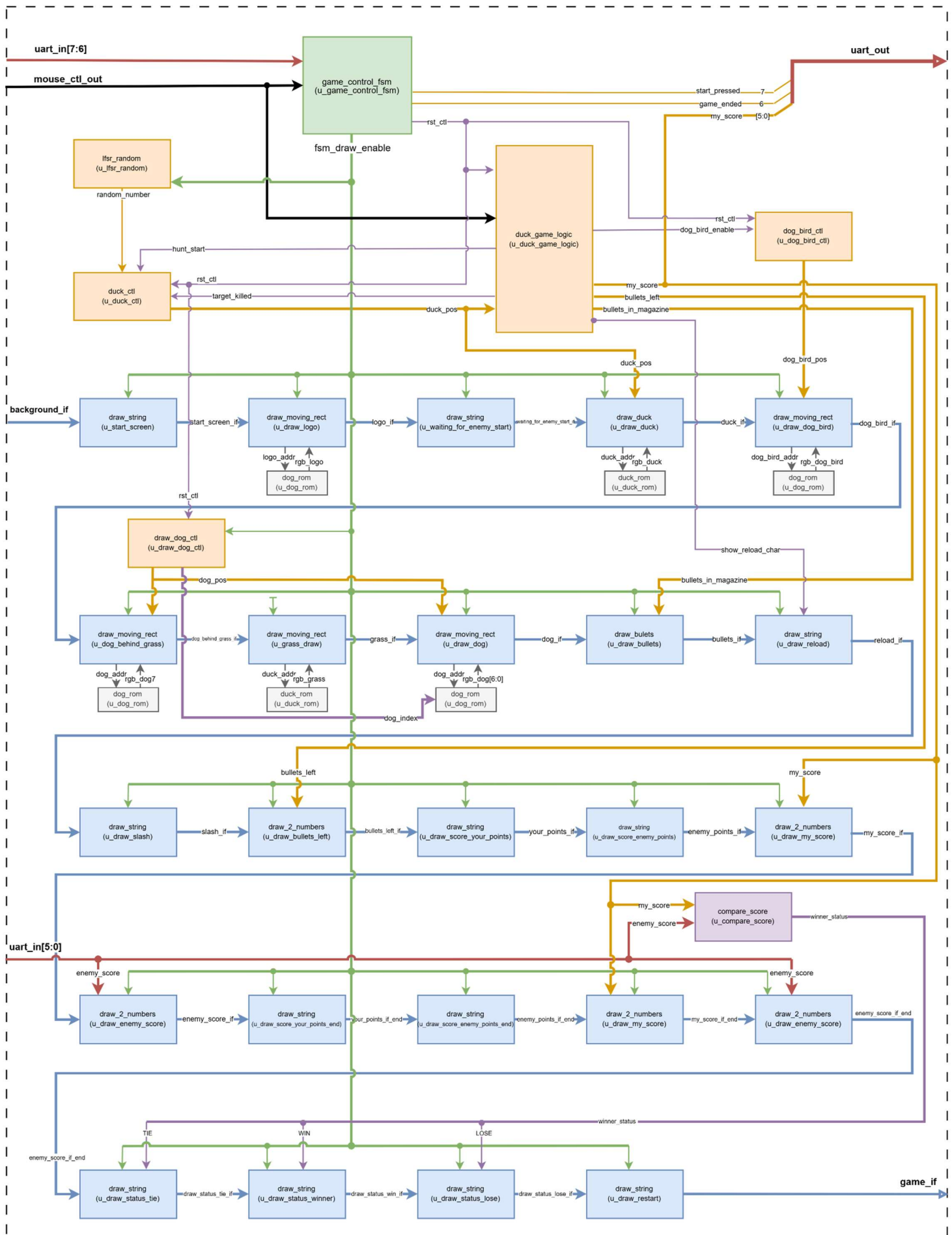


- moduły inne/różne



- moduły pamięci ram/rom

TOP_GAME



4.1.2. Porty

a) *mouse – mouse_ctl_out, output*

nazwa portu	opis
ps2_data	szeregowe wejście/wyjście danych muszki
ps2_clk	zegar myszki

b) *vga – vga_ctl, output*

nazwa portu	opis
Vsync	sygnał synchronizacji pionowej VGA
Hsync	Sygnał synchronizacji poziomej VGA
vgaGreen[3:0]	Sygnał natężenia koloru zielonego VGA
vgaBlue[3:0]	Sygnał natężenia koloru niebieskiego VGA
vgaRed[3:0]	Sygnał natężenia koloru czerwonego VGA

c) *uart – top_uart, inout*

nazwa portu	opis
rx	Szeregowe wejście danych uart
tx	Szeregowe wyjście danych uart
gnd	Wspólna masa dla połączonych płytek

4.1.3. Interfejsy

a) *Vga_if:*

timing_if / background_if / draw_mouse_if / mouse_shape_if / game_if / start_screen_if / logo_if / waiting_for_enemy_start_if / duck_if / dog_bird_if / dog_behind_grass_if / grass_if / dog_if / bullets_if / reload_if / slash_if / bullets_left_if / your_points_if / enemy_points_if / my_score_if / enemy_score_if / your_points_if_end / enemy_points_if_end / my_score_if_end / enemy_score_if_end / draw_status_tie_if / draw_status_win_if / draw_status_lose_if

output

nazwa sygnału	opis
hcount [10:0]	horyzontalny licznik VGA
vcount [10:0]	wertykalny licznik VGA
hsync	sygnał synchronizacji poziomej VGA
vsync	sygnał synchronizacji pionowej VGA
hblink	sygnał horyzontalny blank VGA
vblink	sygnał wertykalny blank VGA
rgb [11:0]	sygnał koloru rgb VGA

b) fsm_draw_enable

nazwa sygnału	opis
start_screen_enable	bit enable sygnalizujący ekran startowy gry
start_pressed	bit sygnalizujący gotowość do gry
game_enable_posedge	bit sygnalizujący moment rozpoczęcia gry (dla animacji)
game_enable	bit sygnalizujący rozpoczęcie rozgrywkę gry
game_finished	bit sygnalizujący o skończeniu rozgrywki przez gracza (ekran czekania)
end_screen_enable	bit sygnalizujący ekran końcowy z wynikami

c) duck_pos

nazwa sygnału	opis
duck_xpos[11:0]	pozycja x celu (kaczki)
duck_ypos[11:0]	pozycja y celu (kaczki)
duck_direction	kierunek lotu celu (kaczki)

d) dog_pos

nazwa sygnału	opis
dog_xpos[11:0]	pozycja x animacji psa
dog_ypos[11:0]	pozycja y animacji psa

e) dog_bird_pos

nazwa sygnału	opis
dog_bird_xpos[11:0]	pozycja x psa ze złapanym celem
dog_bird_ypos[11:0]	pozycja y psa ze złapanym celem

f) winner_status

nazwa sygnału	opis
draw	sygnał remisu graczy
win	sygnał przegranej gracza
lose	sygnał wygranej gracza

g) my_score, enemy_score

nazwa sygnału	opis
my_score [5:0]	liczba punktów gracza
enemy_score [5:0]	liczba punktów przeciwnika

h) bullets_left

nazwa sygnału	opis
bullets_left[6:0]	liczba naboí pozostałych możliwych do przeładowania

i) bullets_in_magazine

nazwa sygnału	opis
bullets_in_magazine [2:0]	liczba naboí możliwych do wystrzelenia (max 3)

4.2. Rozprowadzenie sygnału zegara

Wszystkie moduły korzystają z jednego zegara o częstotliwości 65 MHz.

5. Implementacja**5.1. Lista zignorowanych ostrzeżeń Vivado.**

Identyfikator ostrzeżenia	Liczba wystąpień	Uzasadnienie
Synth 8-7080 Parallel synthesis criteria is not met	1	Pojawia się zawsze, nie ma wpływu na bitstream

5.2. Wykorzystanie zasobów

Tabela z wykorzystaniem zasobów z Vivado

Resource	Utilization	Available	Utilization %
LUT	5703	20800	27.42
LUTRAM	108	9600	1.13
FF	3766	41600	9.05
BRAM	41	50	82.00
DSP	2	90	2.22
IO	21	106	19.81
BUFG	2	32	6.25
MMCM	1	5	20.00

5.3. Marginesy czasowe

Marginesy czasowe (WNS) dla setup i hold.

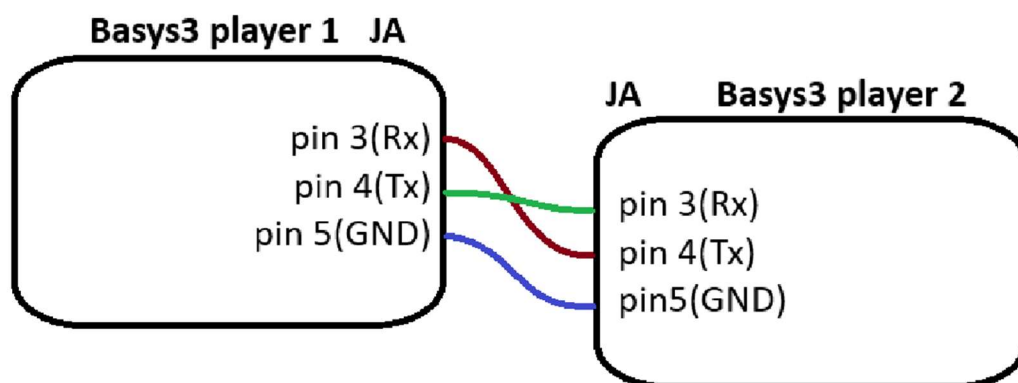
Design Timing Summary

Setup	Hold	Pulse Width
Worst Negative Slack (WNS): 1,865 ns	Worst Hold Slack (WHS): 0,035 ns	Worst Pulse Width Slack (WPWS): 3,000 ns
Total Negative Slack (TNS): 0,000 ns	Total Hold Slack (THS): 0,000 ns	Total Pulse Width Negative Slack (TPWS): 0,000 ns
Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0
Total Number of Endpoints: 5707	Total Number of Endpoints: 5707	Total Number of Endpoints: 3962

All user specified timing constraints are met.

6. Konfiguracja sprzętu

Schemat połączenia ze sobą płytek Basys3 w trybie multiplayer.



7. Film.