基于 Verilog 和 FPGA 的多功能秒表设计实验报告

毛咏

2018年5月14日

目录

1	实验	要求	2	
2	设计思路			
	2.1	整体思路	2	
	2.2	BDF 设计	2	
	2.3	verilog 代码设计	3	
3	具体步骤			
	3.1	初始化	3	
	3.2	实现代码	3	
	3.3	完成 BDF 设计	4	
	3.4	针脚分配	4	
	3.5	编译与写入	4	
4	完整	代码	4	

1 实验要求

- 1) 运用 Verilog 硬件描述语言,基于 DE1-SOC 实验板,设计实现一个 具有较多功能的计时秒表。
- 2) 要求将 8 个数码管设计为具有"时:分:秒:毫秒"显示,按键的基本控制动作有 3 个:"计时复位"、"计数/暂停"、"显示暂停/显示继续"。功能能够满足马拉松或长跑运动员的计时需要。
 - 3) 利用示波器观察按键的抖动,设计按键电路的消抖方法。
 - 4) 在实验报告中详细报告自己的设计过程、步骤及 Verilog 代码。

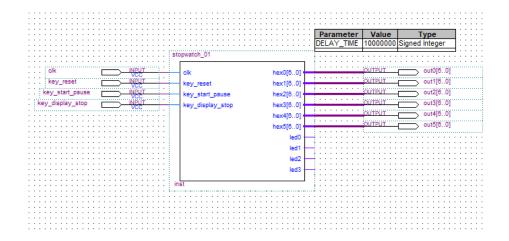
2 设计思路

2.1 整体思路

毫秒部分每位满 10 进 1, 分秒低位满 10 进 1, 高位满 6 进 1。计时按 钮控制是否在时钟周期到达制定常数时加毫秒低位,显示按钮控制是否由 变量改变导致高低电平变化,重置按钮控制变量清零以及计时与显示状态 的复位。

2.2 BDF 设计

包含 4 个输入,一个是时钟脉冲,依据题意设计为 50MHz,即一个周期 20ns。另外三个输入分别为重置、计时、显示的电位高低,电位变化将导致计时、显示状态的改变。输出中的前 6 个 7 位分别对应了 6 个显示数字的各个针脚电位高低。led 可用于显示是否处于计时以及是否实时显示的状态,实验中未进行实现(因为实现过程与上述类似)。具体设计如下图。



2.3 verilog 代码设计

详细请见代码注释。消抖的实现方式是记录之前的电位高低,随时与当前的电位高低对比,如果之前基本不是高电平,那么现在的低电平将不会导致状态的改变;现在的低电平只有在之前是高电平时才会改变计时与显示的状态。当然 reset 复位不受影响,因为从肉眼效果来看几次高频率的复位可以基本等效成 1 次复位。

3 具体步骤

3.1 初始化

设备驱动安装、在新建设备时选择实验设备的型号、设置时钟脉冲频率等。

3.2 实现代码

根据设计要求把代码的主要功能部分全部实现,在给出的代码中自己填写的主要包括

- 1) 具体的 6 位数字更改解决方案
- 2) 计时状态更改、显示状态更改、复位解决方案
- 3) 消抖解决方案

具体代码实现请看本实验报告的第4部分完整代码

3.3 完成 BDF 设计

根据实验要求把四个输入和六个输出分配好,用 input 和 output 的 pin 连接,以及保证基本的美观性和可读性。

3.4 针脚分配

对于输入的 button 每个都有 1 个针脚,对于输出的数字每个都有 7 个针脚,按照实验手册进行匹配。

3.5 编译与写入

把文件编译,写入开发板中。

4 完整代码

注:由于 latex 排版代码不是很美观所以采用截图,如果需要完整代码,请至 Github 下载。地址 https://github.com/yyong119/EI332SourceCode//**** 之中的注释是我认为比较关键的地方

```
// The counter is designed by a series mode. / asynchronous mode. 即异李进位
// use "=" to give value to hour_counter_high and so on. 异步操作 指望氣度方式
//
// 3 key: key_reset/系统复位, key_start_pause/高停计时, key_display_stop/高停显示
//
// module stopwatch_01(clk, key_reset, key_start_pause, key_display_stop,
hex0, hex1, hex2, hex3, hex4, hex5, led0, led1, led2, led3);
//key_reset_giv_key_start_pause, key_display_stop,
output(6:0) hex0, hex1, hex2, hex3, hex4, hex5;
output led0, led1, led2, led3;
reg led0, led1, led2, led3;
reg display_work://正系新新即显示寄存器的建筑更新为计数寄存器的值
reg counter_work://扩展工作状态,由接键key_start_pause 控制
parameter DELMY_ITME = 10000000://定义一个常量参数.10000000->200ms

reg[3:0] minute_display_high;
reg[3:0] second_display_low;
reg[3:0] second_display_low;
reg[3:0] second_display_low;
reg[3:0] second_display_low;
reg[3:0] second_display_low;
reg[3:0] minute_counter_low;
reg[3:0] second_counter_low;
reg[3:0] second_counter_low;
reg[3:0] mecond_counter_low;
reg[3:0] mecond_counter_start;//定设6个显示数据(变量)寄存器

reg[3:0] mecond_counter_start;//定约6个显示数据(变量)寄存器

reg reset_l_time://游形形态寄存器一for reset KEY_display_stop
reg reg start_l_time://游形形态寄存器—for counter/pause KEY
reg display_l_time://游形形态寄存器—for counter/pause
reg display_l_time://游形形态寄存器—for Key_display_refresh/pause
```

```
reg start;//工作状态寄存器
reg display;//工作状态寄存器

//sevenseg解系为4位36CD等于RLED的译用器,下面实例16个LED套符章的各自译用器。
//se 证据答法接触sex3,hex2是hex1,hex6章是统2*
sevenseg LEDB_minute_display_lingfinitute_display_lingh, hex5);
sevenseg LEDB_second_display_lingfinitute_display_low, hex4);
sevenseg LEDB_second_display_lingfinitute_display_low, hex3);
sevenseg LEDB_second_display_lingfinitute_display_low, hex2);
sevenseg LEDB_msecond_display_high(second_display_low, hex2);
sevenseg LEDB_msecond_display_low(second_display_low, hex0);

always@(posedge clk)
begin

if (key_start_pause == 0 && start_1_time == 1)//如果计时按证据按下,且之前不是按下的
counter_work = 1 - counter_work;//皮特是否计对核

if (key_display_stop == 0 && display_l_time == 1)//如果是示按证据按下,且之前不是按下的
display_work = 1 - display_work;//皮特是否显示状态

if (key_reset == 1'b0)//如果复位被按下
begin

msecond_counter_low = 0;
msecond_counter_low = 0;
second_counter_low = 0;
second_counter_low = 0;
minute_counter_low = 0;
msecond_display_low = msecond_counter_low;
second_display_low = msecond_counter_low;
second_display_low = msecond_counter_ling;
minute_display_low = minute_counter_low;
second_display_low = minute_counter_ling;
minute_display_low = minute_counter_low;
minute_display_low = minute_counter_low;
implay_work = 0;
display_work = 0;
display_work = 0;
end

//**Tableday_displa=display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_display_displ
```

```
if (counter_SOM == 50000) // 如果已经是过了500000 个时候周暂
begin

counter_SOM = 0; // 重新计算时转周数

//**如果没于时开始状态,则显示更新为内部数值**

if (counter_work == 1)

begin

msecond_counter_low = msecond_counter_low + 1;

if (msecond_counter_low == 4'b1010) // 溯10 迎1

begin

msecond_counter_high == a*b1010) // 测10 迎1

begin

msecond_counter_high == a*b1010) // 测10 迎1

begin

msecond_counter_low == 0;

second_counter_low == 4'b1010) // 测10 迎1

begin

msecond_counter_low == a*b1010) // 测10 迎1

begin

second_counter_low == a*b1010) // 测10 迎1

begin

second_counter_high == 4'b1010) // 测10 迎1

begin

second_counter_high == 4'b1010) // 测10 迎1

begin

minute_counter_high == 4'b1010) // 测10 迎1

begin

minute_counter_low == 0;

minute_counter_high == 4'b0110) // 测10 迎1

begin

minute_counter_high == 4'b0110) // 测10 迎1

begin

minute_counter_high == 4'b0110) // 测10 迎1

begin

minute_counter_high == 0;

minute_counter_
```

```
| second_display_high = second_counter_high; | minute_display_low = minute_counter_low; | minute_display_high = minute_counter_high; | end | en
```