

MISKOLCI EGYETEM



GÉPÉSZMÉRNÖKI ÉS INFORMATIKAI KAR  
AUTOMATIZÁLÁSI ÉS INFOKOMMUNIKÁCIÓS INTÉZET

**FPGA-s EEPROM programozó eszköz tervezése**

KÉSZÍTETTE:

**Szabó Ferenc**

KONZULENS:

**Konzulens neve**

beosztása

Miskolc, 2025.

## EREDETISÉGI NYILATKOZAT

Alulírott **Szabó Ferenc**; Neptun kód: *JODV94* a Miskolci Egyetem Gépészmérnöki és Informatikai Karának végzős, *gépészmérnök* szakos hallgatója ezennel büntetőjogi és fegyelmi felelősségem tudatában nyilatkozom és aláírásommal igazolom, hogy

FPGA-s EEPROM programozó eszköz tervezése

című szakdolgozatom/diplomatervem saját, önálló munkám; az abban hivatkozott szakirodalom felhasználása a forráskezelés szabályai szerint történt.

Tudomásul veszem, hogy szakdolgozat esetén plágiumnak számít:

- szószerinti idézet közlése idézőjel és hivatkozás megjelölése nélkül;
- tartalmi idézet hivatkozás megjelölése nélkül;
- más publikált gondolatainak saját gondolatként való feltüntetése.

Alulírott kijelentem, hogy a plágium fogalmát megismertem, és tudomásul veszem, hogy plágium esetén szakdolgozatom visszautasításra kerül.

Miskolc, 2025. május 20.

(Szabó Ferenc)

# Tartalomjegyzék

<b>1. Idegen nyelvű összefoglaló</b>	<b>6</b>
<b>2. Bevezetés</b>	<b>7</b>
<b>3. Feladat leírása, célok, követelmények</b>	<b>9</b>
<b>4. Irodalmi háttér, FPGA-k, a VHDL, kommunikációs protokollok</b>	<b>11</b>
4.1. FPGA-k, és a VHDL . . . . .	11
4.1.1. Mi a FPGA? . . . . .	11
4.1.2. Mi a VHDL? . . . . .	12
4.2. A NYÁK tevező program rövid bemutatása . . . . .	14
4.3. Kommunikációs protokollok . . . . .	15
4.3.1. Analízis képek magyarázata . . . . .	16
4.3.2. UART . . . . .	16
4.3.3. SPI . . . . .	18
4.3.4. I2C . . . . .	20
<b>5. Tervezés</b>	<b>21</b>
5.1. A Project terv bemutatása . . . . .	21
5.2. VHDL design terv . . . . .	22
<b>6. Megvalósítás</b>	<b>23</b>
6.1. Kapcsolási rajz tervezése . . . . .	23
6.1.1. NYÁK tervezése . . . . .	27

6.2. A Kész NYÁK . . . . .	35
6.3. A Programozó al-entitásai . . . . .	36
6.3.1. A Int_Osc entitás . . . . .	36
6.3.2. A write8bit entitás . . . . .	39
6.3.3. UART_TX entitás . . . . .	40
6.3.4. A UART_RX entitás . . . . .	41
6.3.5. A writePage entitás . . . . .	43
6.3.6. A I2C entitás . . . . .	46
6.4. A fő (MAIN) entitás . . . . .	50
6.4.1. A main entity állapotgépe . . . . .	50
6.5. C++ ban megírt utasítás küldő program . . . . .	52
6.5.1. A Terminal app program . . . . .	52
6.5.2. A File app program . . . . .	53
6.5.3. A programozó beállítása a belső memória segítségével . . . . .	53
6.5.4. Utasítások és utasítás sor példa és magyarázat. . . . .	54
<b>7. Tesztelés</b>	<b>55</b>
7.1. Tesztelési és analízis elrendezés . . . . .	55
7.2. Tesztelés . . . . .	57
<b>8. Melléklet</b>	<b>58</b>

# Ábrák jegyzéke

4.1.	Vizualizált analizátor rögzítés példa . . . . .	16
4.2.	UART blokkvázlat . . . . .	17
4.3.	UART adatkeret . . . . .	18
4.4.	SPI blokkvázlat . . . . .	19
5.1.	Projekt terv blokkvázlata . . . . .	21
6.1.	A programozó kapcsolási rajza . . . . .	23
6.2.	Ellenállás Jumper-ek . . . . .	24
6.3.	Ellenállósokon lévő feszültség összefüggése . . . . .	24
6.4.	VCC és VBUS közösítő jumper . . . . .	25
6.5.	Fontos feszültségek és a GND kivezetése . . . . .	26
6.6.	A programozó NYÁK-ja . . . . .	27
6.7.	KiCad limit beállítások . . . . .	28
6.8.	A NYÁK alsó rétege . . . . .	29
6.9.	SPI kimenet . . . . .	29
6.10.	I2C kimenet . . . . .	30
6.11.	A rounded tracks plugin UI-ja . . . . .	31
6.12.	Egy trace a plugin használata előtt . . . . .	31
6.13.	Egy trace a plugin használata után . . . . .	32
6.14.	Példa egy csúnyán tervezett trace-re . . . . .	32
6.15.	Teardrop vias UI . . . . .	33
6.16.	Teardrop plugin használata előtt . . . . .	33

6.17. Teardrop plugin használata után . . . . .	34
6.18. A Kész NYÁK . . . . .	35
6.19. A kész NYÁK összerakva és forrasztva . . . . .	36
6.20. Elérhető CLK-frekvenciák az FPGA adatlapja alapján [1] . . . . .	38
7.1. Analízis elrendezés blokkvázlata . . . . .	56
7.2. Analízis elrendezés breadboardon . . . . .	57

# Táblázatok jegyzéke

6.1. Állapototkhoz tartozó hex kódok . . . . .	54
--	----

## 1. fejezet

### Idegen nyelvű összefoglaló

Here comes the summary...

## 2. fejezet

### Bevezetés

Szinte naponta hallhatunk újabb és újabb, egyre gyorsabb és hatékonyabb Intel illetve AMD hagyományos desktop processzorokról. Ugyanakkor létezik egy másik típusú integrált áramkör, amelyről kevesebb szó esik, mégis számos területen meghatározó szerepet játszik: ezek az FPGA-k.

Az FPGA-k széles körben alkalmazottak. Egy FPGA-ban akár több százezer azonos logikai blokkot is lehet tervezni és megvalósítani. Emiatt kiválóak lehetnek a párhuzamos számításban. Így minden terület, ahol ez fontos lehet, használva vannak, legalább a fejlesztési szakaszban.

Például valós idejű rendszerekben vagy bonyolult jelfeldolgozási feladatokban. A mesterséges intelligenciáknál is fontos az ultragyors párhuzamos adat átvitel vagy feldolgozás. Például I/O feladatoknál. De az FPGA-kat jellemzően AI gyorsítók vagy AI processzorok ként is alkalmazzák. Mesterséges intelligencia betanítási feladatokban az FPGA-alapú gyorsítók gyorsabb teljesítményt tudnak nyújtani, mint a hagyományos GPU-k. Hasonló előnyök miatt az FPGA technológia kiemelt szerepet kapott a kép- és videofeldolgozás területén is. Számos fogyasztói elektronikai eszközben, például virtuális valóság szemüvegekben FPGA-k végezik a beérkező videójelek feldolgozását és a kijelzőkre történő leképezését.

Az automata járművek fejlesztése során is használtak, hiszen alapvető fontosságú a környezet gyors és pontos érzékelése ezeknél a rendszereknél, ami nagymértékű

párhuzamos adatfeldolgozást igényel. Jelentős szerepet töltenek be a hagyományos processzorok és az ASIC-ek fejlesztései során. Gyakran vannak használva a tervezők által új dizájnok validálására, debuggolására, mielőtt megrendelik az első prototípusokat egy félvezetőgyártó vállalatól. Bonyolult digitális rendszerek működése gyorsan és költséghatékonyan tesztelhetők, ha FPGA-kon vannak szimulálva. Mindezek alapján elmondható, hogy az FPGA egy olyan technológia, amely meghatározó szerepet tölt be a különböző iparágakban, és várhatóan a jövőben még inkább.

Tanulmányaim során különösen megfogott ez a terület, ezért választottam szakdolgozatom két fő témájául az FPGA-k és a VHDL hardverleíró nyelv mélyebb megismerését.

### 3. fejezet

## Feladat leírása, célok, követelmények

Elsősorban szerettem volna egy összetett, de egyedül is megvalósítható beágyazott rendszert tervezni, amely során lehetőségem nyílik elmélyülni az FPGA-k és a VHDL hardverleíró nyelv használatában. A céлом az volt, hogy egy olyan eszközt hozzak létre, amely képes különböző típusú EEPROM, és más memóriák programozására két kommunikáció protokollt alkalmazásával, és amely rugalmasan alkalmazható különféle feladatokra, esetleg más IC-k felkonfigurálására.

Fontos szempont volt, hogy a projekt során ne csak a hardveres, hanem a szoftveres oldal is hangsúlyt kapjon, ezért döntöttem úgy, hogy a kommunikációs és vezérlő szoftvert C++ nyelven írom meg. Ezzel egyrészt bővíthettem a programozási ismereteimet, másrészt egy jól használható, parancssoros interfészt tudtam biztosítani a programozóhoz.

A projekt során kiemelt cél volt a NYÁK (nyomtatott áramkör) tervezésének gyakorlása is, hiszen ez a villamosmérnöki szakmában alapvető kompetenciának számít, és minden modern beágyazott rendszer alapja a megfelelő áramköri integráció.

Tehát a konkrét kitőzött célok/követelmények:

- Egy Windows-ra írt program, ami képes egy felhasználótól parancsokat értelmezni és azok alapján parancsokat küldeni egy COM port-on.

- Egy VHDL-ban megírt hardware, ami FPGA-n valósul meg, és képes a COM port-ról érkező, UART-ba alakított parancsokat értelmezni.
- Az FPGA-s hardware része legyen egy SPI és I2C mester.
- Az FPGA-s hardware legyen képes parancsok alapján SPI és I2C üzeneteket írni és olvasni.
- Az FPGA-s hardware legyen képes beállító parancsokat fogadni, amelyekkel a SPI és I2C keret különböző részeinek hosszúságát a felhasználó állíthatja.
- Az FPGA-s hardware-nek legyen reset logikája.
- Az FPGA-s hardware legyen képes a SPI és I2C vonalakon érkező adatokat UART kommunikációkkal visszaküldeni a felhasználónak.
- A Windows-os program legyen képes a kapott adatokat rögzíteni (logolni).
- A programozó működése teszteléssel legyen bemutatva ténylevez memória egységekkel
- A programozó rendszernek legyen egy NYÁK-ja.

## 4. fejezet

# Irodalmi háttér, FPGA-k, a VHDL, kommunikációs protokollok

### 4.1. FPGA-k, és a VHDL

#### 4.1.1. Mi a FPGA?

Az FPGA, magyarul helyben programozható logikai kapumátrix, olyan integrált áramkör, amelyet a felhasználó a gyártás után konfigurálhat. A digitális áramkörök tervezése HDL nyelveken történik, és a megvalósítás fizikailag a chip-ben belül történik.

Az FPGA-k logikai cellákból épülnek fel, amelyek flip-flopokat, LUT-okat és logikai kapukat tartalmaznak. Ezek a cellák tetszőlegesen összekapcsolhatók, így hozhatók létre a kívánt áramkörök. A konfigurációt, amely az FPGA-ban megvalósított hardware működését meghatározza, gyakran firmware-nek nevezik, bár a kifejezés eredetileg más jelentéssel bírt. Itt arra utal, hogy a "programozás" révén egy valós, hardveres működésű áramkör jön létre. Más megnevezés is elterjedt, például design, vagy gateware. A dolgozatban én legfőbbképpen a design szót használom ha a HDL-ben írt "kódról" beszélek, és a hardware kifejezést ha már a konfigurált FPGA-ról beszélek.

Az FPGA-k elterjedtek mind fogyasztói és ipari termékekben, mind fejlesztési környezetekben, mint például az ASIC termék tervek validálásához. Előnyük, hogy speci-

fikus feladatokat hatékonyan képesek végrehajtani, és működésük firmware-frissítéssel módosítható. Például egy VR-eszközben az FPGA gyorsan és pontosan dolgozza fel a videójelet, minimalizálva a késleltetést a fejmozgás és a képfrissítés között. Az ilyen ismétlődő, párhuzamos műveletekben az FPGA hatékonyabb, mint egy általános célú CPU, amelyet sokféle feladatra terveztek, de nem optimalizáltak ezekre a számításokra.

Egy szemléletes hasonlat: míg egy ember képes kenyérsütesi utasításokat követni, egy erre tervezett gép gyorsabban és hatékonyabban végzi el ugyanazt a feladatot. Ugyanakkor a gép nem alkalmas más típusú feladatokra írt utasításokat értelmezni, például villanykörte becsavarására. Erre az új feladathoz egy új gép tervezése szükséges. A hasonlatban a személy a CPU, az utasítássor a hagyományos kód, míg a gépek az FPGA-n megvalósított designek.

A modern FPGA-k többsége SRAM-alapú, és konfigurálható logikai blokkokat, programozható I/O blokkokat, valamint útválasztó mátrixot tartalmaz. A konfigurációt a chipen belüli SRAM tárolja. De vannak más megoldások is, például a munkahez-lyemen találkoztam egy másik gyakran használt megoldással a magas szintű FPGA-s termékek közt: Egy CPLD, egy külső memória chipből, konfigurált egy FPGA-t a termék indításakor

A programozható összeköttetések fizikai jellemzői (ellenállás, kapacitás) befolyásolják a teljesítményt, különösen nagy kihasználtság esetén. A végső elérhető órajel sebesség gyakran csak a "place and route" után becsülhető meg pontosan. Ezért fontos, hogy pontosan melyik szintetizálási programot használunka. A hatékony netlist-generálás és fejlett szintetizáló eszközök kulcsfontosságúak az optimális működés eléréséhez, főleg amikor a tervezett design közelíti a FPGA használtságának 100%-át. Mivel ahogy a felhasználás közelíti ezt az értéket, az jel útválasztás jelentősen nehezebbé válik.

#### 4.1.2. Mi a VHDL?

A VHDL napjaink egyik legszélesebb körben alkalmazott hardverleíró nyelve (HDL), amely a Verilog mellett ipari szabványnak számít. A VHDL különlegessége, hogy nem csupán egy "programozási" nyelv, hanem egyben egy, az IEEE által karbantartott és

frissített szabvány is, amely folyamatosan igazodik az ipari igényekhez.

A HDL-ek lehetővé teszi digitális áramkörök működésének absztrakt, magas szintű leírását, amelyből szintetizálás útján valós, FPGA-n megvalósítható hardver születhet. A nyelv használatának egyik fő kihívása, hogy nem elegendő csupán a szyntaxt és a nyelvi elemeket elsajátítani; elengedhetetlen annak ismerete is, hogy a különböző fejlesztői eszközök és szintetizátorok miként értelmezik a leírt kódot. Gyakori tapasztalat, hogy egy szimulációban helyesen működő terv nem feltétlenül viselkedik ugyanúgy a szintetizált, fizikai környezetben.

HDL-ben digitális rendszerek tervezéséhez a munkafolyamat:

- (a) Maga a design megtervezése és leírása a HDL nyelvben
- (b) A testbench megírása, ami a szimulációhoz szükséges.
- (c) Szimulátor program használata szimulációhoz, hibakeresés.
- (d) A cél harware-re design szintetizálása, hibakeresés.

A testbench alapvető feladata a szimuláció során a rendszer bemeneteinek előállítása, valamint a kimenetekre adott reakciók pontos leképezése. Például egy I2C mester implementációjának esetében a testbench egy alarendelt egységekkel működhet, ezzel segítve a rendszer funkcionálisának ellenőrzését. A VHDL nyelv tartalmaz olyan, szintetizálhatatlan nyelvet is, melyek célja, hogy a tesztkörnyezet létrehozása során egyszerűbbé és gyorsabbá tegyék a fejlesztést. Ezzel szemben a nyelv azon részeit, amelyek szintetizálhatók, RTL-nek (Register Transfer Level) nevezik, és ezek képezik a végleges hardverimplementációt.

Az FPGA design megírását és szimulálását követő, és rendkívül kritikus fázis a szintetizálás, melynek célja a tervezett rendszer struktúrájának előállítása és optimalizálása a cél harware-ben. Ennek során a következő lépések történnek:

1. A szintetizátor elsőként a designból egy kapu alapú netlistet generál.
2. Ezt a netlist-et az adott FPGA-ban meglévő illeszkedő elemekre—mint például flip-flopok, look-up táblák és egyéb logikai kapuk—rátérképezzük.

3. Optimalizált, modell-specifikus netlista képzése: A rendszer ezen lépésben meghatározza a szükséges cellák optimális elrendezését és összekapcsolását, így egy az adott FPGA modellre szabott netlist jön létre.
4. Időzítési analízis: A design megbízhatóságához elengedhetetlen annak ellenőrzése, hogy a logikai jelek ne érkezzenek késve, vagyis a „slack” értékek ne lépjenek túl bizonyos határértékeket. Ha egy jel túl sok logikai kapun halad át anélkül, hogy az órajelhez való újból szinkronizálás megtörténne, az hibás működéshez vezet. Ilyen esetekben a megoldás a jel flip-floppal történő újból szinkronizálása.
5. Bitfájl generálása: Végül a szintetizátor egy bitfájlt állít elő, amely programozhatóvá teszi az FPGA SRAM-jébe a későbbi működtetés érdekében.

A VHDL entitás egy hardveralkotás moduláris egysége, melynek előre definiált bemeneti és kimeneti interfészei vannak. Egy entitás egyszerű lehet, például egy alapvető logikai ÉS kapu formájában, de akár összetett rendszer, például egy SPI mester is megvalósítható vele. Ezen felül egy entitáson belül több, korábban meghatározott al-unit is integrálható, így a komplex rendszerek moduláris felépítését is lehetővé teszi. A továbbiakban érdekes lehet megismerni, hogyan befolyásolja az időzítési analízis a teljes rendszer megbízhatóságát, illetve milyen technikák alkalmazhatók a logikai jelek optimális szinkronizálására egy nagyobb design esetében.

Egy entitásnak két része van, amit VHDL-ben meg kell tervezni:

1. Az entitás definíció, ahol meg kell adni az entitás nevét, bemeneteit és kimeneteit
2. A szerkezet definíció, ahol az entitás működését kell leírni.

## 4.2. A NYÁK tevező program rövid bemutatása

A KiCad egy ingyenes, nyílt forráskódú szoftvercsomag. Elsősorban kapcsolásai rajzok és nyomtatott áramkörök tervezésére szolgál. Egy KiCad projecten belül lehet tervezni nyákokat, kapcsolási rajzokat, lábnyomokat, és szimbólumokat is.

A KiCad sok hasznos segédprogramot is tartalmaz, amelyek segítenek az kapcsolási rajzok és a nyomtatott áramkörök tervezésében.

Támogatja a kapcsolási rajzok elkészítését, az alkatrészekhez tartozó lábnyomok hozzárendelését, valamint a nyomtatott áramkörök fizikai elrendezésének megtervezését. A PCB tervezés során több réteg kezelésére is lehetőség van, akár 32 rétegű áramkörök tervezése is lehetséges.

A tervezett áramkörök vizuális ellenőrzését egy integrált 3D nézet segíti, amelyben a felhasználó valósághű képet kaphat a végső NYAK-ról.

A tervezési folyamat biztonságát a beépített elektromos szabályellenőrző (ERC) és tervezési szabályellenőrző (DRC) rendszerek garantálják, amelyek képesek a gyakori tervezési hibák, például az elmaradt összeköttetések vagy a nem megfelelő távolságok automatikus felismerésére.

A gyártási előkészítést a KiCad támogatja gyártási fájlok (például Gerber, drill fájlok) generálásával, valamint beépített anyagjegyzék/BOM készítő funkcióval is rendelkezik. Ezen felül a KiCad lehetővé teszi saját szimbólum- és lábnyomkönyvtárak létrehozását, valamint 3D modellek hozzárendelését az alkatrészekhez. Amit és is kihasználtam, az, hogy a KiCad szoftver Python szkriptek támogatásával bővíthető, amely különösen hasznos mivel nyílt forráskódú a KiCad. A kiterjedt, közösségi alapú dokumentáció és a hozzáférhető tanulási források tovább növelik a program használhatóságát mind kezdő, mind haladó felhasználók számára. Ezek miatt választottam a KiCad-ot.

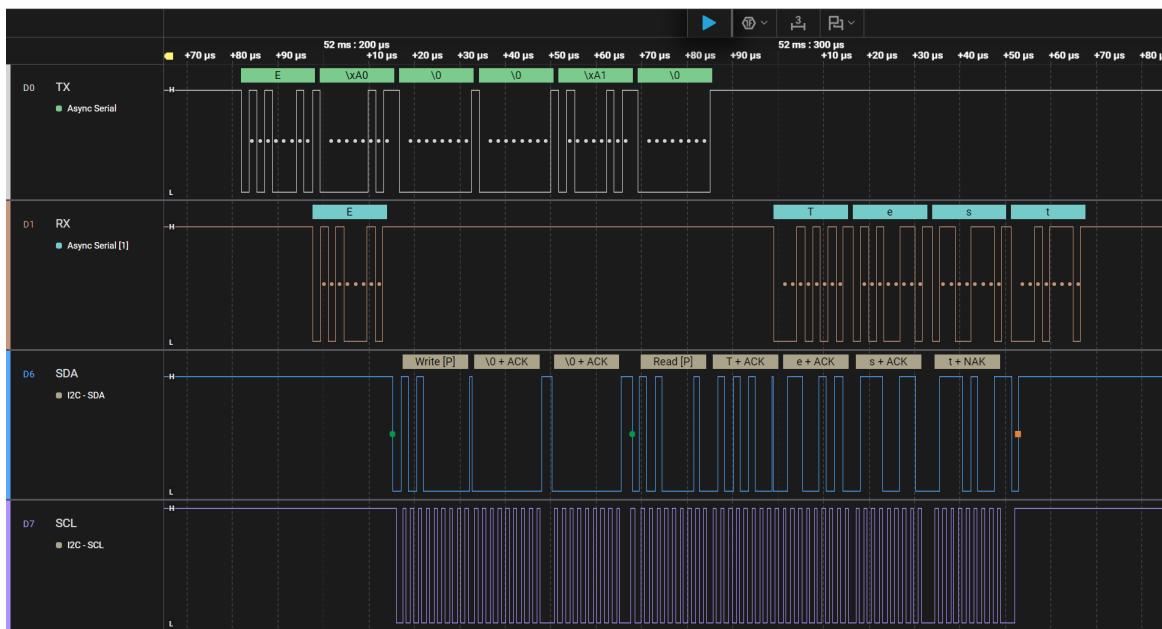
### 4.3. Kommunikációs protokollok

Ahhoz, hogy adatot tudunk átadni egy feladótól egy fogadónak, fontos, hogy ugyanazt a „nyelvet” beszéljék. Ha két ember különböző nyelven beszél egymással, akkor nem fogják egymást érteni. Ehhez hasonlóan, ha egy feladó IC, az adatot egy bizonyos protokoll szerint kódolja, de a fogadó nem ismeri a protokollt, akkor nem történik meg az adatátvitel. Tehát egy protokoll szabályai leírják az adat kódolását/dekódolását, és a csatornát is, amin folyik a kommunikáció.

### 4.3.1. Analízis képek magyarázata

A Diplomamunkában sok képet használok, analizátorral rögzítettem. Használtam 2 memória module-t is, egy I2C EEPROM-ot meg egy SPI Flash-t is, hogy tudjam ellenőrizni programozó működését, meg hogy a rögzítésekben látszódjon a kommunikáció válasza. Ezekről van több szó a "tesztelési és analízis elrendezés" szekcióban.

A készített rögzítések Logic nevezetű applikációval vannak vizualizálva és így fognak kinézni:



4.1. ábra. Vizualizált analizátor rögzítés példa

A rögzítésekhez a mérési elrendezés breadboard-on történt, mert a NYÁK-on nem tudom egyszerre csatlakoztatni a memória module-okat meg az analizátort.

### 4.3.2. UART

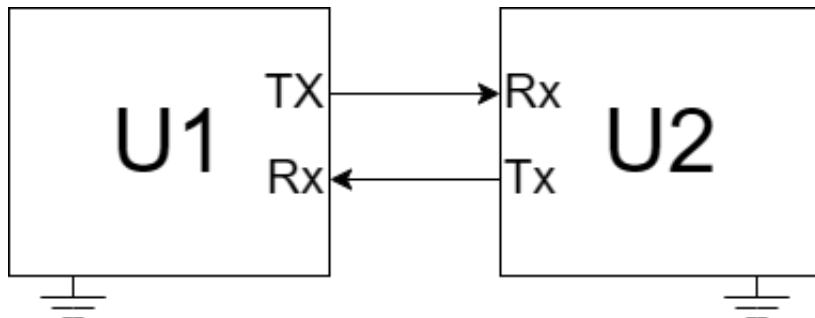
Az általam készített programozó sok kommunikációs protokollt használ, köztük az UART-ot. A számítógéppel való kommunikálás UART-on keresztül történik, a FT-DI232 UART-USB átalakító segítségével.

Az UART (Universal Asynchronous Receiver Transmitter) egy kommunikációs protokoll, amely aszinkron, full duplex és soros. Az, hogy soros azt jelenti, hogy az adatát-

vitelt bitenként történik, nem párhuzamos vonalokon. Az, hogy aszinkron azt jelenti, hogy nem létezik külön órajel-vonal; az időzítést a küldő és a fogadó egymástól függetlenül szabályozza. És az, hogy full duplex azt jelenti, hogy két irányú adatátvitel valósul meg egyidejűleg. Az adatokat „keretek” alakjában továbbítja, ahol egy tipikus adatkeret tartalmaz egy kezdő (start) bitet, adatbiteket, opcionális paritásbitet a hiba-kezeléshez, majd egy stop bitet. A start és stop bitek segítik a fogadó eszközt abban, hogy pontosan meghatározza az adatcsomagok kezdetét és végét, és ezáltal megbízható adatátvitelt biztosítanak.

A baud ráta a kommunikációs rendszer azon paramétere, amely megadja, hogy másodpercenként hány szimbólum van a vonalon küldve, azaz hány darab jelváltás történik a vonalon. A beállított baud ráta alapján van a fogadó vonal minta vételezésé, és az küldő vonalon a jel váltás, időzítve.

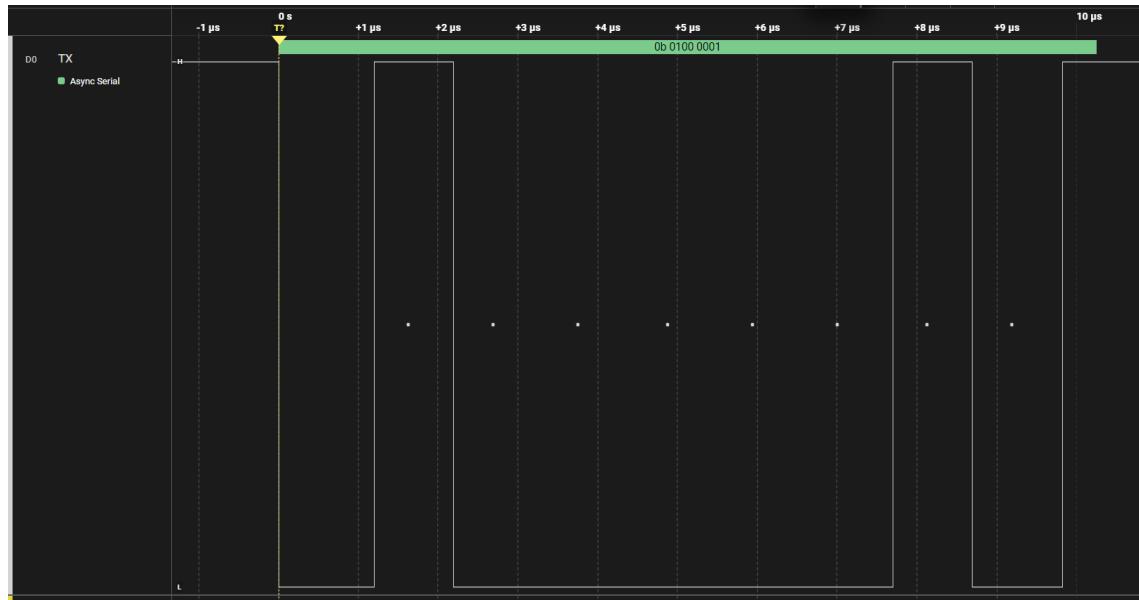
Az UART egyszerűsége és hatékonysága miatt elterjedt megoldás a mikrovezérlők, számítógépek és egyéb beágyazott rendszerek közötti kommunikációban.



4.2. ábra. UART blokkvázlat

A fenti blokkvázlaton egy UART elrendezés van rajzolva. A TX jelölés az "Transmit" (küldés) jelölésé, míg az RX a "Receive" (fogadás) jelölésé. Nem szükséges minden vonalat használni, lehet szimplex, fél-duplex vagy teljes duplex a kommunikáció. Szimplex lenne, ha az csak a U1 Tx és U2 RX lába között lenne kapcsolat, ebben az esetben az csak adatátvitel egyirányú lenne, tehát csak küldésre van lenne lehetőség. Fél- vagy teljes duplex konfiguráció esetén az áramkör a mellékelt ábrának megfelelően kell, hogy legyen elrendezve. Ha az U1 és U2 képes egyidejűleg adatot küldeni és fogadni, a kommunikáció teljes duplexként működik, ha nem akkor fel duplex. A

programozón teljes duplex a kommunikáció.



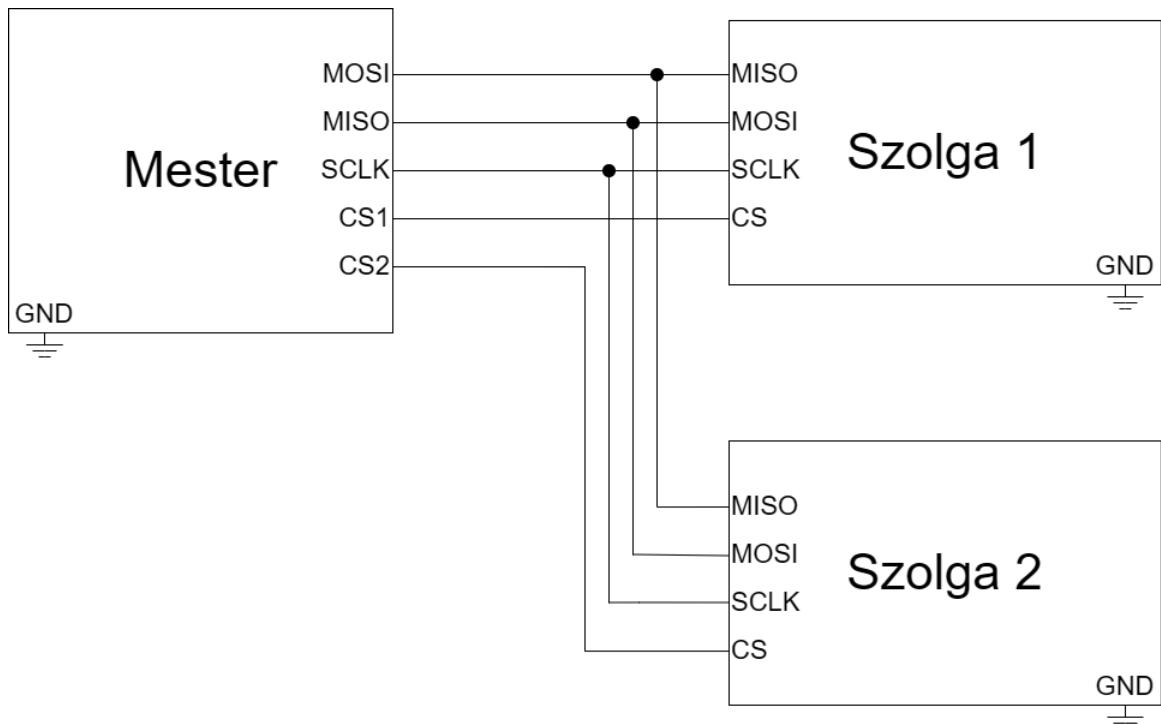
4.3. ábra. UART adatkeret

A fenti képen látható egy adatkeret szerepel. Ezt az adatkeretet az FPGA küldte a programozónak. A Baud ráta ebben az esetben 921600 Baud, egy szimbólum ideje:  $1 / 921600 \text{ Baud} = 1.09 \mu\text{s}$ . Ezt az analizátor program segítségével látható a képen.

Látható a start bit, ezután következik a 8 adatbit, amik a programozó által küldött parancsot tartalmazzák. És végül a stop bit, ami logikai magas szinten van. Ez után a vonal visszatér a tétlen állapotba.

### 4.3.3. SPI

Az SPI (Serial Peripheral Interface) egy széles körben használt és rugalmas kommunikációs protokoll. Full duplex, és az UART-tal ellentétben szinkron módon működik.



4.4. ábra. SPI blokkvázlat

SPI protokollban több, mint két IC tudja használni ugyanazokat a vonalakat, de egyszerre csak kettő lehet aktív, ezért van mester és szolga. A mester szerepe az, hogy kiválasszon egy szolgát, és kezdje a kommunikációt. A szolga csak akkor képes kommunikálni, ha ki van éppen választva. A kiválasztást a CS „chip select” vonalokon keresztül végzi el a mester. minden szolgának külön CS vonal kell, de a többi vonalat meg tudják osztani. Emiatt minden szolgának elég 4 láb (referencia pontot kivéve), még a mesternek kell 3db, plus minden szolgaként egy láb (ismét referencia pontot kivéve).

Mivel az SPI szinkron protokoll a szimbólum sebességet itt nem az előre beállított Baud ráta határozza meg, hanem a mester előállít egy órajelet a SCLK vonalon, amit figyelnek a szolgák a kommunikálás alatt. A szimbólumsebesség tehát csak a SCLK frekvenciájától függ.

A MOSI vonal egy rövidítés. Teljes neve magyarra fordítva „mester ki szolga be”, ez a vonal hordozza a mestertől küldött soros adatot, a szolga oldalán a lábat SDI-nak (soros adat be) hívjuk. A MISO vonal mester be szolga ki és a szolga oldalon

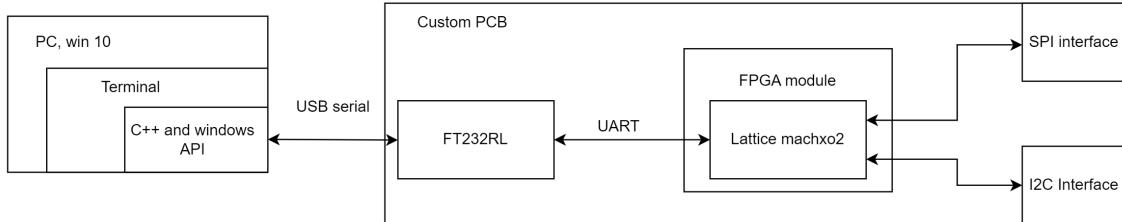
SDO-nak (soros adat ki) hívjuk. Az adatkeretet bemutatásához használom ismét a programozómat, mégpedig egy kommunikációt egy spi FLASH és az FPGA között.

#### 4.3.4. I<sup>2</sup>C

## 5. fejezet

### Tervezés

#### 5.1. A Project terv bemutatása



5.1. ábra. Projekt terv blokkvázlata

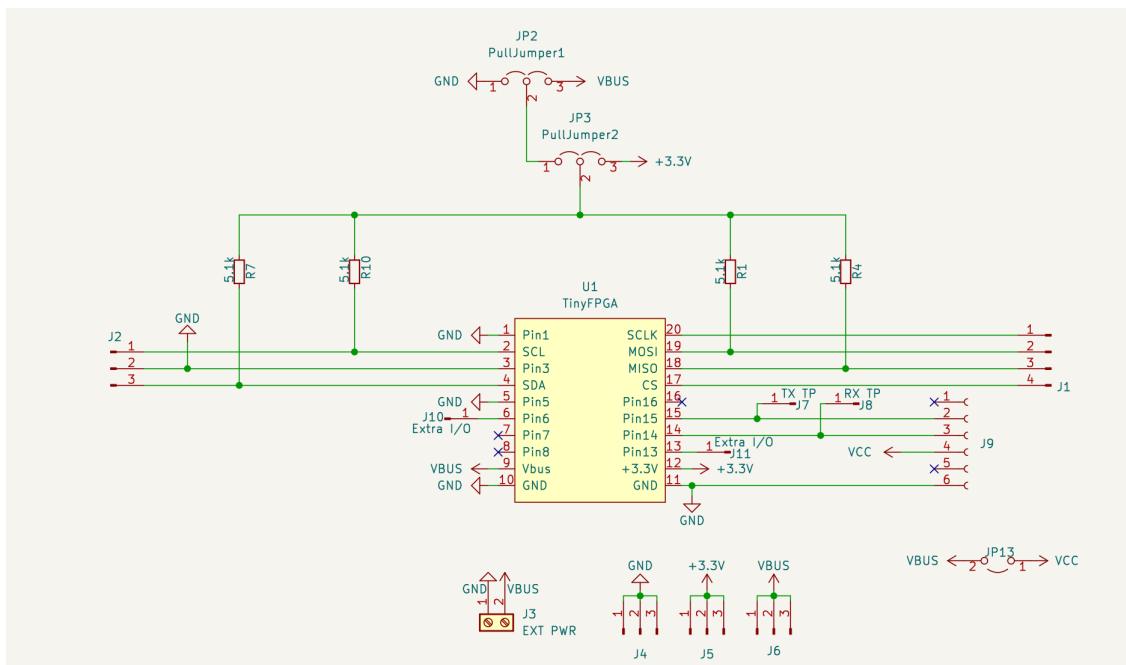
Ez a block diagramm volt a project kiinduló terve. A felhasználó a c++-ban írt program fútatásával tud kommunikálni a programozóval terminálon keresztül. A programtól kapott USB kommunikációt a FT232RL váltja át UART csomagokká az FPGA module számára. Az FPGA module-ön megvalósított VHDL-ben megírt logikai áramkör pedig a kapott parancsok alapján küld SPI és I2C parancsokat a programozandó EEPROM chipnek. Az EEPROM chip válaszait esetleges válaszait pedig visszakonvertálja UART csomagokké a FT232RL-nek, amely visszaküldi a PC-nek.

## 5.2. VHDL design terv

## 6. fejezet

# Megvalósítás

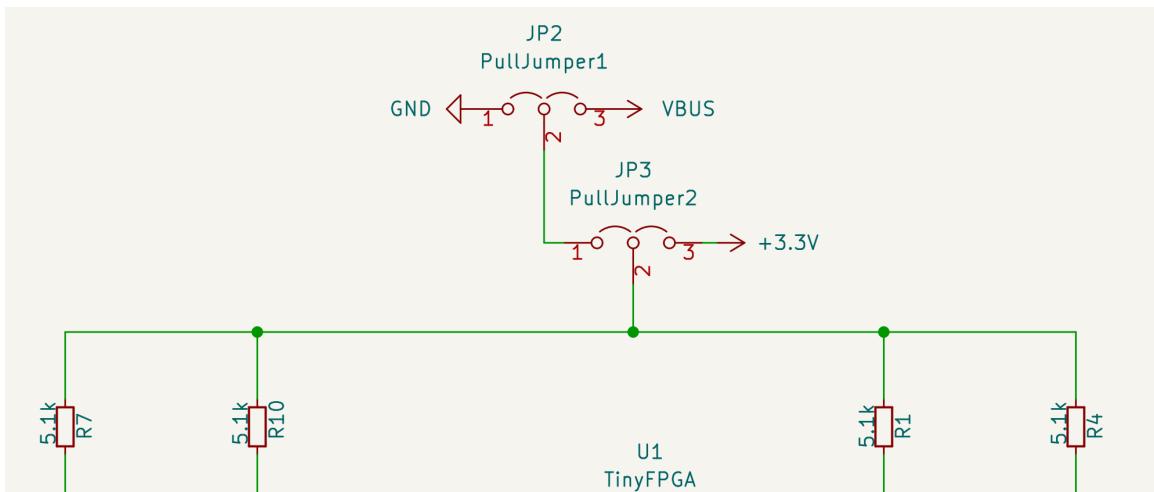
### 6.1. Kapcsolási rajz tervezése



6.1. ábra. A programozó kapcsolási rajza

A kapcsolási rajz viszonylag egyszerű, nincs sok alkatrész. A felhúzó ellenállásokat kivéve csak csatlakozók meg jumper-ek vannak a NYÁK-on. Mégis igyekeztem sok időt fordítani a tervezésre.

A céлом az volt, hogy ez egy általánosan használható EEPROM programozó legyen, ehhez rugalmasnak kellet megterveznem. A jumper-ek segítségével az ellenélésök 3V3 vagy 5V felhúzó ellenállások, vagy akár lehúzó ellenállások ként is tudnak szolgálni. Így sok féle EEPROM module-okat tud támogatni az áramkör. Ha a JP2 jumper 1-es és 2-es pin-je van közösítve, akkor a GND van kiválasztva. Ha a JP2 jumper 2-es és 3-es pin-je van közösítve, akkor 5V van kiválasztva. Ha a JP3 jumper 2-es és 3-es pin-je van közösítve, akkor 5V van kiválasztva.



6.2. ábra. Ellenállás Jumper-ek

	JP2	JP3	Ellenállósokon lévő feszültség
Pin-ek közösítve	1,2	1,2	GND (0V)
	2,3	1,2	5V
	1,2	2,3	3.3V
	2,3	2,4	3.3V

6.3. ábra. Ellenállósokon lévő feszültség összefüggése

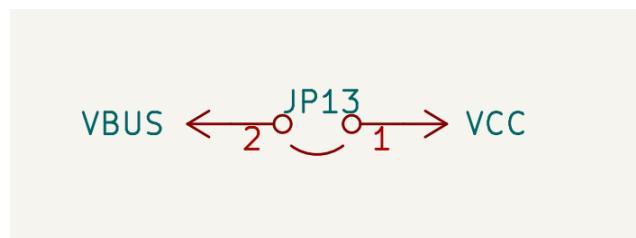
A áramkörnek 4 lehetséges tápja van

- A TinyFPGA 5V VBUS PIN-je. A pin közvetlen össze van kötve a module mikró USB 5V tápjával. Tehát amikor a TinyFPGA module csatlakoztatva van a mikró

USB-n keresztül a VBUS pin kimenet ként szolgálhat. A TinyFPGA module a betápját is a VBUS látja el. Szóval, ha a TinyFPGA nincs csatlakoztatva az USB-hez akkor a VBUS pin bemenetként is működhet.

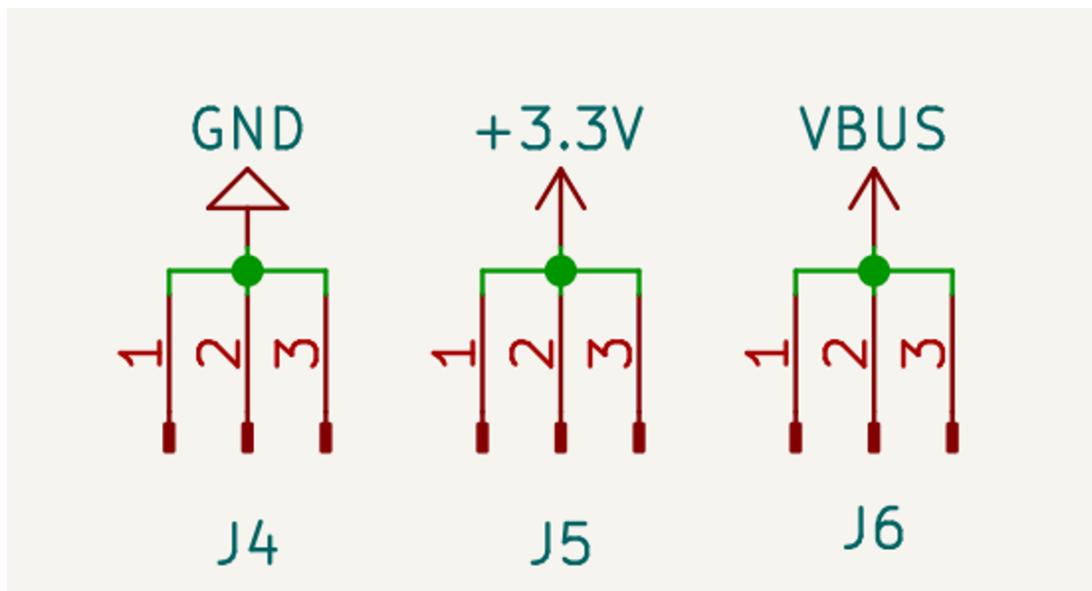
- A TinyFPGA 3V3 PIN. Ez a kimenet a TinyFPGA module power managment IC-je generálja a VBUS 5V feszültégéből.
- Az FTDI232 VCC kimenete. Ami alítható 3V3 és 5V között a FTDI232 module-ön egy jumper-el.
- Az EXT PWR csatlakoztatón, amit biztonság kedvéért raktam hozzá az áramkörhöz, ha szükséges lenne a jövőben egy külső táp..

A Jumper-ek úgy vannak megtervezve, hogy bármijeik 5V-od bemenet szolgálhasson táp ként a NYÁK-nak meg a hozzá csatolt memória module-oknak. De a tervezett legtöbbet használt konfiguráció az a FTDI232 VCC kimenetét használja az 5V módban. Ilyenkor persze a JP13 jumper két pin-je közösítve kell, hogy legyen, hogy a TINY FPGA megkapja a 5V tápot.



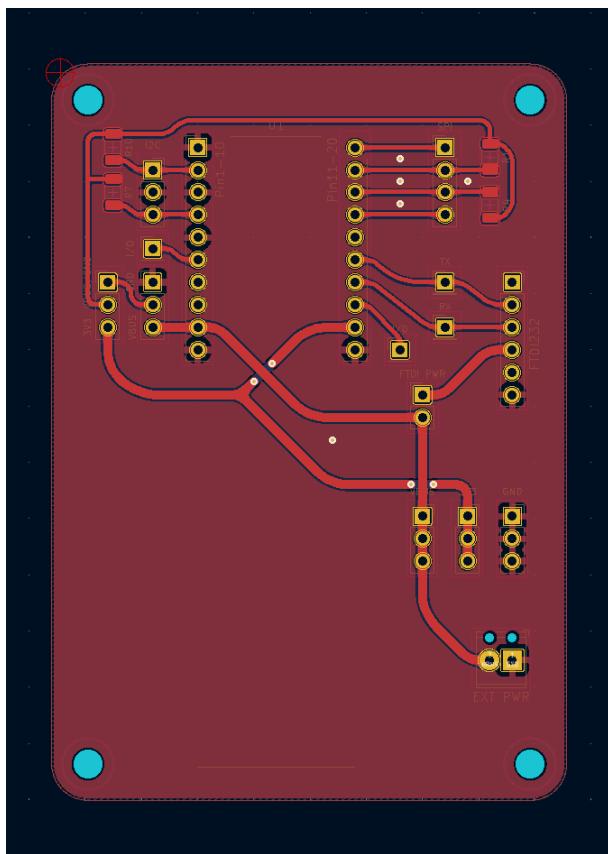
6.4. ábra. VCC és VBUS közösítő jumper

A NYÁK-on ki van vezetve 3-3 pin-en a GND, 3V3, és a VBUS. Ezek a csatlakozok tápként szolgálnak a csatlakoztatott memória module-oknak, illetve merés pontoknak is alkalmasak.



6.5. ábra. Fontos feszültségek és a GND kivezetése

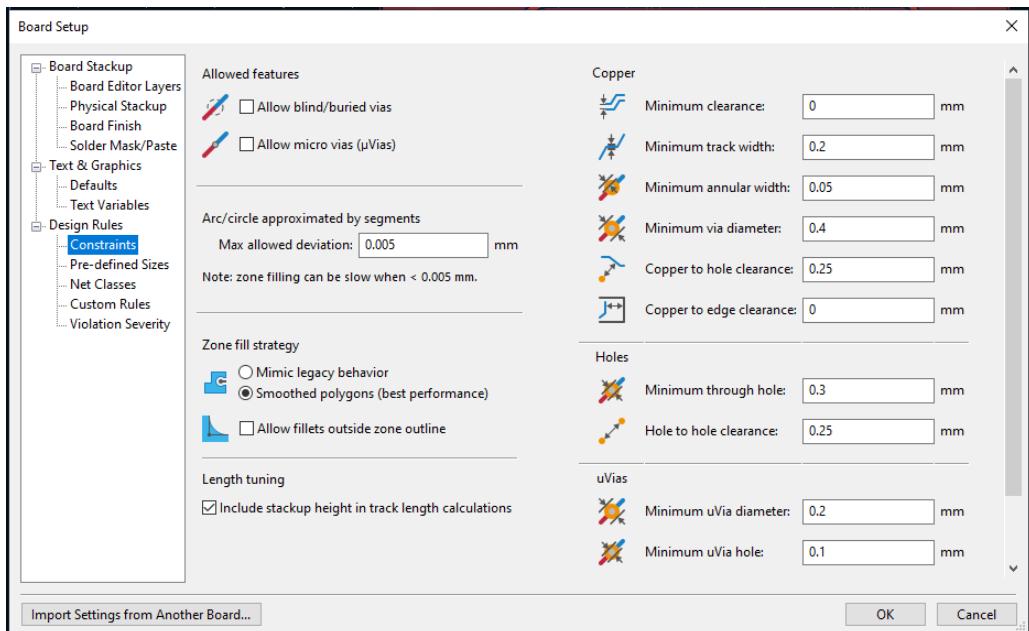
### 6.1.1. NYÁK tervezése



6.6. ábra. A programozó NYÁK-ja

Ez a végleges NYÁK terv, ez az a design, aminek gyártását megrendeltem. Egy két réteges egyszerű nyák. De egy ilyen egyszerűbb NYÁK tervezése közben fontos betartani az alapszabályokat.

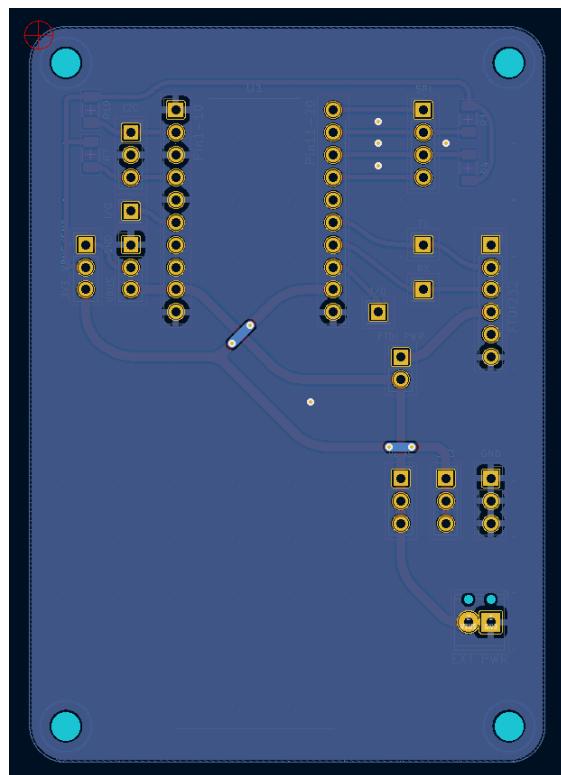
Tervezés előtt érdemes beállítani azokat a limiteket, amiket a NYÁK gyártó cég képes gyártani. Ha tudjuk, hogy melyik céget akarjuk használni, akkor a weboldalukon megtalálhatjuk az értékeket. A limiteket a Board Setup funkcióval lehet megadni. Ha jól meg vannak adva az értékek akkor a KiCad nem enged olyan nyákot tervezni, amit nem tud a NYÁK gyártó cég legyártani. Az én esetemben:



6.7. ábra. KiCad limit beállítások

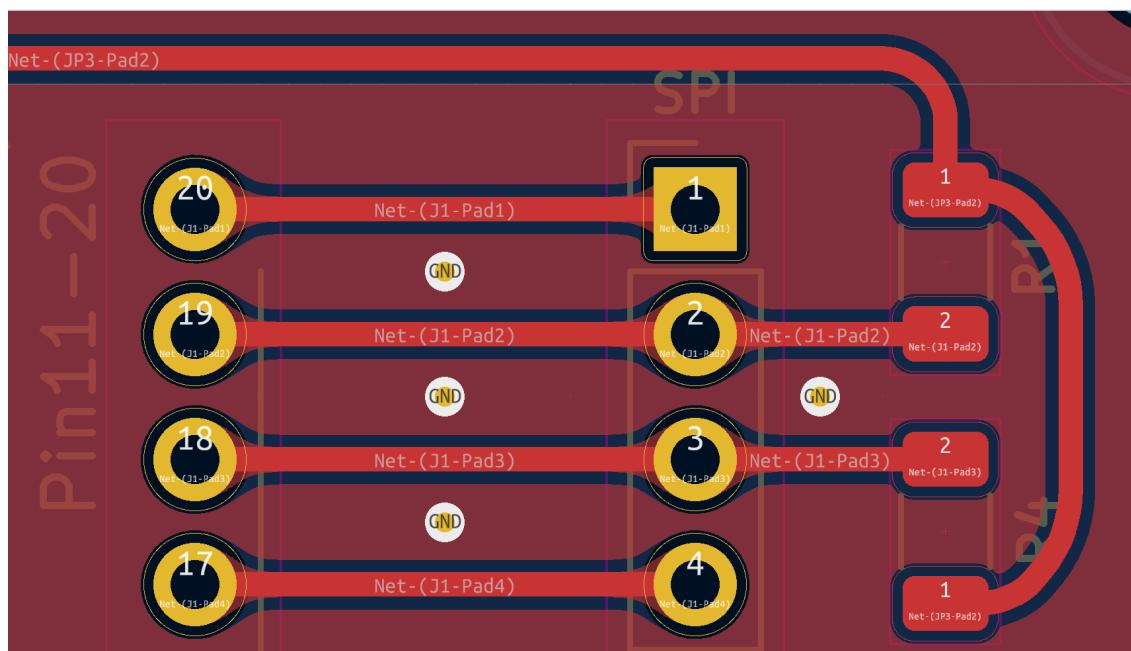
### A NYÁK alsó rétege

A hátsó réteg itt egyszerű. Az egész egy GND réteg, minél kevesebb megszakítással, hogy minimalizálva legzenek az áram visszaútvai, ez ezáltal az arám hurkok területe is.



6.8. ábra. A NYÁK alsó rétege

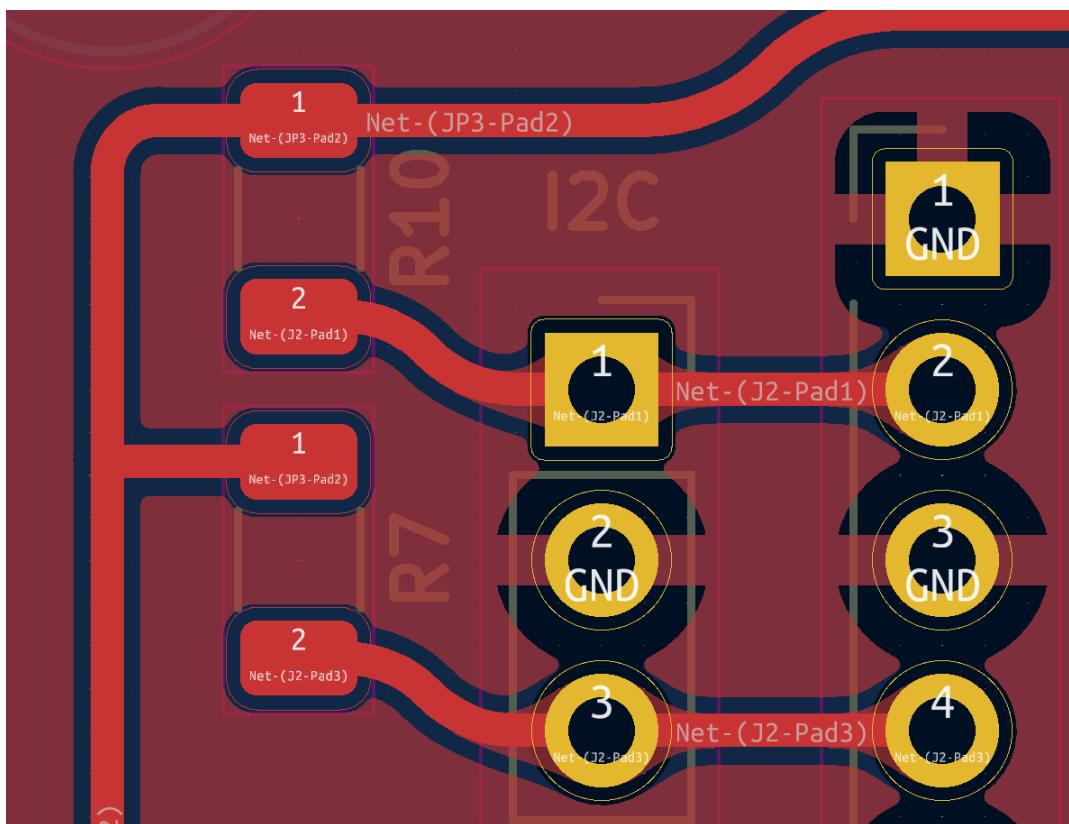
### Az SPI csatlakozó



6.9. ábra. SPI kimenet

Kissé túl van tervezve az SPI csatlakozó, hiszen nem óriási frekvenciákon használom. De a túl tervezés ebben az esetben nem árt. A chip select, MISO, MOSI, és CLK vonalak mind ugyan olyan hosszúak. Ezt „length matching” nek hívjuk. Akkor fontos, ha akkora az adatátviteli alap frekvencia, hogy két vonal hossz különbségéből származó kettő közötti fázistolás gondot okoz a mintavételezésnél. A vonalak egymástól GND-vel le vannak árnyékolva, ez segíti, hogy a vonalak elektromágneses zaja kevésbé befolyásolják egymást.

### Az I2C csatlakozó

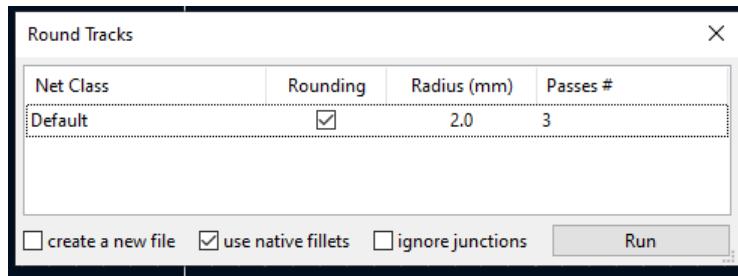


6.10. ábra. I2C kimenet

Itt is inkább túl terveztem a kimenetet, mint alul. Itt is a SCL IS SDA vonal „length match”-elve van. Illetve az árnyékolást még a csatlakozókra is kiterjed. Így egészen a FPGA pin-ekhez az árnyékolást végig lehet vinni ha a SCL és SCL-hez tartozó lábak közötti lábat logikai '0'-ra alítom.

## Plugin-ek

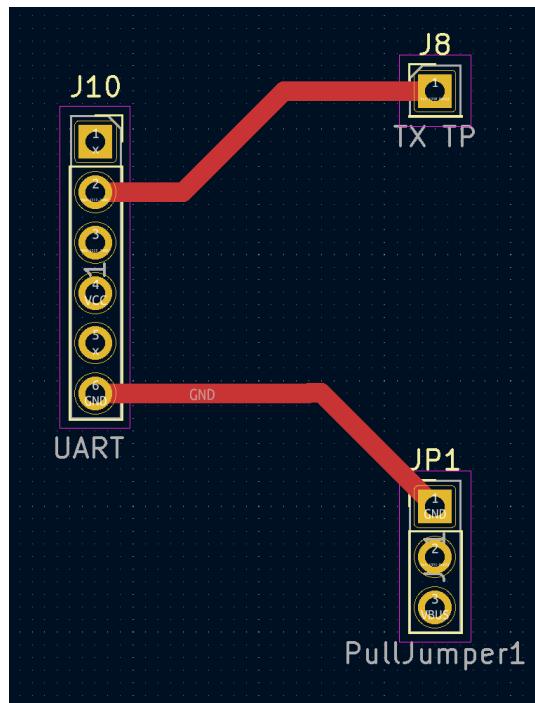
Én két plug-in-t használtam. Az egyik a rounded tracks plug-in. Ami igazából csak esztétikai változásokat kreál a nyákon. A plugin-t nagyon egyszerű használni. A következő kép a UI-ja.



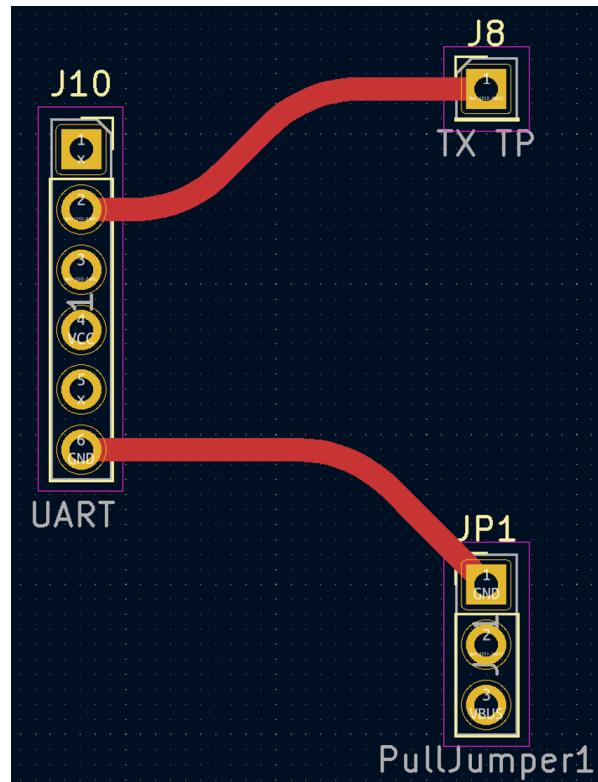
6.11. ábra. A rounded tracks plugin UI-ja

A UI egyszerű. Netlista kent ki lehet választani, hogy kerekítse a plugin a netlisthez tartozó trace-eket vagy nem. Ki lehet választani célzott rádiumszt, illetve, hogy hányszor fussen a programm. A Run gombbal kell elindítani.

Ezek pedig arról képek hogy hogyan néz ki egy trace a plugin használata előtt és utána Előtte:

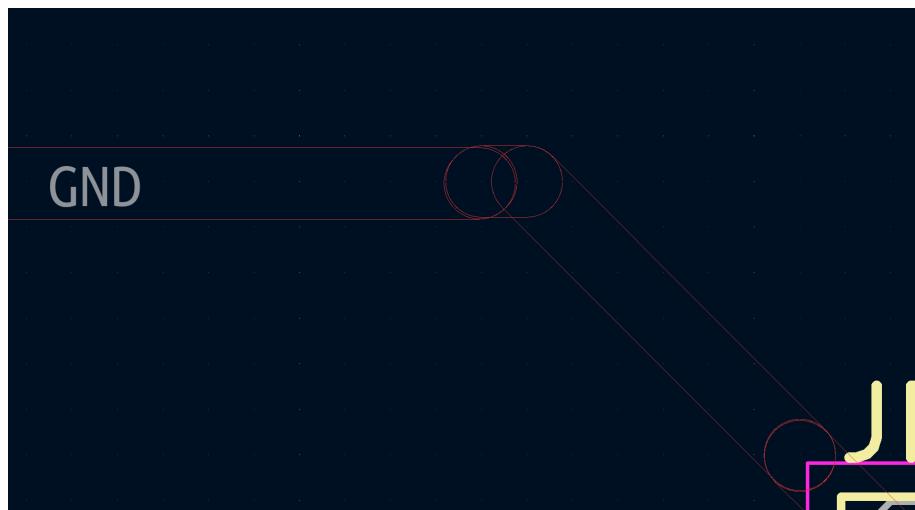


6.12. ábra. Egy trace a plugin használata előtt



6.13. ábra. Egy trace a plugin használata után

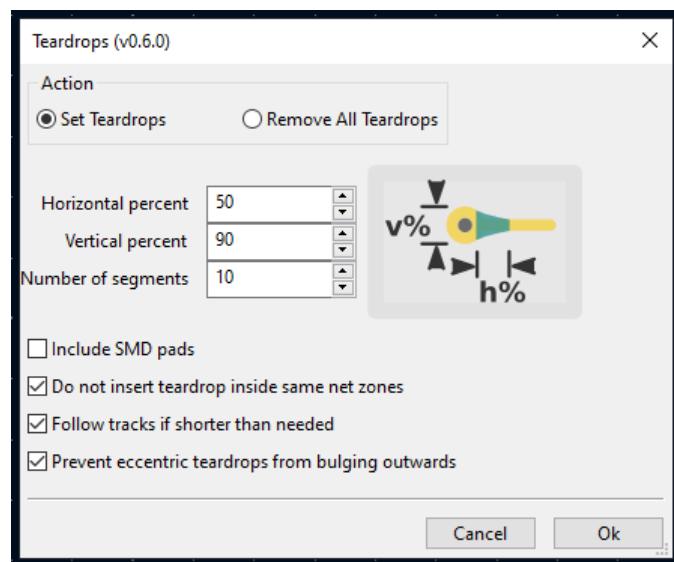
Fontos hogy a plugin használata előtt nézzük át a tarce-einket. A plugin nem működik jól, ha túl sok elemre bontott csúnyán tervezett trace-et akarunk kerekíteni.



6.14. ábra. Példa egy csúnyán tervezett trace-re

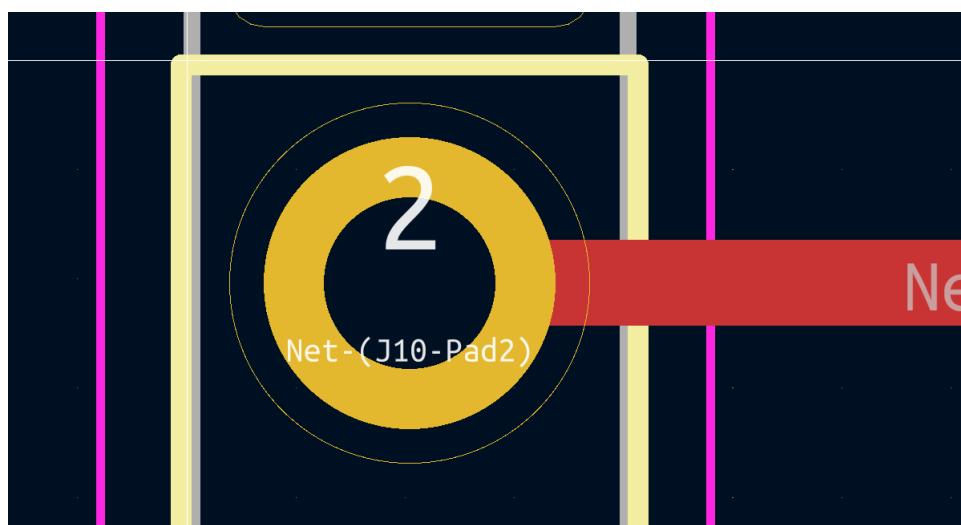
A másik plug-in pedig a Teardrop vias plug in. Ez is egy egyszerű plug-in ami rész-

ben Esztétikailag szépíti a nyák tervet, de fontos, hogy az éles sarkokat minimalizálja is. Hiszen az éles sarkok savcsapdákat okozhatnak, ahol a maratáshoz használt savak egy része megmarad, és az éles sarkoknál tovább korrodálja a rezet. A következő kép a UI-ja.

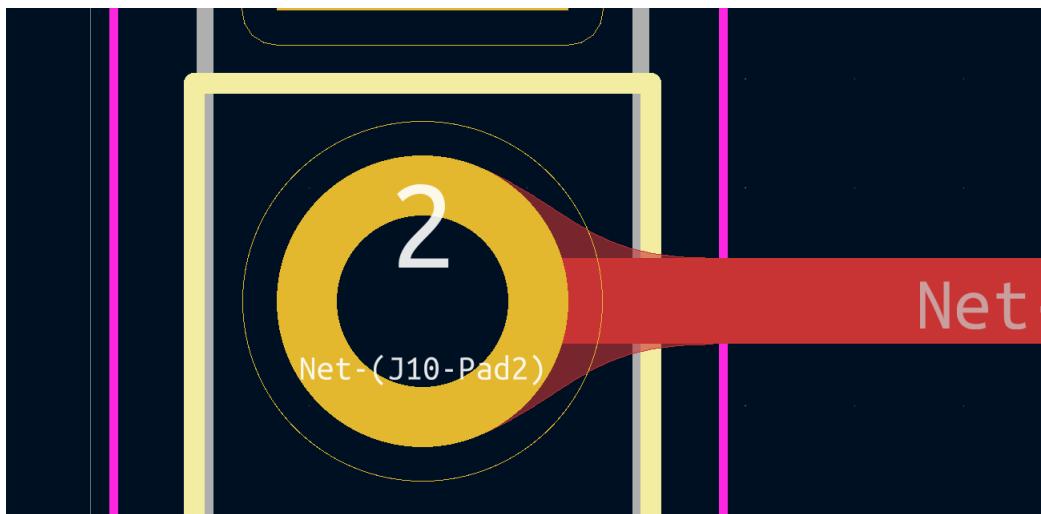


6.15. ábra. Teardrop vias UI

Ez pedig arról kép hogy hogyan néz ki egy via a plugin használata előtt és utána.



6.16. ábra. Teardrop plugin használata előtt

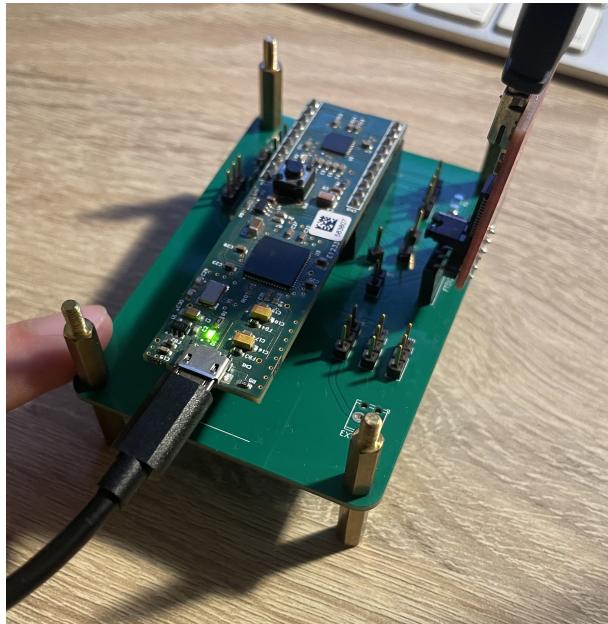


6.17. ábra. Teardrop plugin használata után

## 6.2. A Kész NYÁK



6.18. ábra. A Kész NYÁK



6.19. ábra. A kész NYÁK összerakva és forrasztva

## 6.3. A Programozó al-entitásai

A következőkben bemutatom az al-entitásokat, amiket használtam a programozóban. Mindet én terveztem és írtam meg, kivéve az Int\_Osc entitást, amit az FPGA-m gyártója által adott módon írtam meg.

### 6.3.1. A Int\_Osc entitás

Az Int\_Osc egy belső oszcillátor modult valósít meg, amely egy órajelet generál a rendszer számára. Ez a modul a MachXO2 FPGA belső oszcillátorát használja, amely egy konfigurálható frekvenciájú órajelet biztosít.

Az Int\_Osc entitás két portot tartalmaz:

- StdBy (in std\_logic): Ez a bemeneti jel az oszcillátor készenléti (standby) állapotát vezérli. Ha a jel aktív, az oszcillátor leáll, és nem generál órajelet. Ha inaktív, az oszcillátor működik és órajelet generál.
- Clk (out std\_logic): Ez a kimeneti jel az oszcillátor által generált órajelet biztosítja a rendszer többi részének.

Az architektúra az FPGA belső oszcillátorát (OSCH komponens) használja. Az OSCH komponens a következőket tartalmazza:

- NOM\_FREQ (generikus paraméter): Az oszcillátor névleges frekvenciáját határozza meg. Az alapértelmezett érték itt "9.17", ami 9,17 MHz-es órajelet jelent.
- STDBY (bemenet): Az oszcillátor készenléti állapotát vezérli.
- OSC (kimenet): Az oszcillátor által generált órajel.
- SEDSTDBY (kimenet): Egy diagnosztikai jel, amely az oszcillátor készenléti állapotát jelzi (ebben az implementációban nem használják).

Az architektúra a következőképpen működik:

1. Az OSCH komponens egy példányát (OSCInst0) hozza létre.
2. A NOM\_FREQ generikus paraméter értéke "9.17", amely meghatározza az oszcillátor frekvenciáját. Ez választhatóan módosítható a tervező által.
3. A STDBY bemenet az Int\_Osc entitás StdBy portjához van kötve.
4. Az OSC kimenet az Int\_Osc entitás Clk portjához van kötve.

Az Int\_Osc modul a rendszer órajelének biztosítására szolgál. Az óra jelet a rendszer összes része használja a szinkron működéshez.

### Az órajel sebeségének válastása

A FPGA belő órajel sebességét adott értékekből lehet választani. Az FPGA termékcatalógus adatlapja szerint ezek a sebességek közül lehet:

MCLK (MHz, Nominal)	MCLK (MHz, Nominal)	MCLK (MHz, Nominal)
2.08 (default)	9.17	33.25
2.46	10.23	38
3.17	13.3	44.33
4.29	14.78	53.2
5.54	20.46	66.5
7	26.6	88.67
8.31	29.56	133

6.20. ábra. Elérhető CLK-frekvenciák az FPGA adatlapja alapján [1]

Az óra jelet úgy kell választani, hogy elég gyors legyen, hogy a design megoldja a feladatot amire tervezve lett. Gyorsabba nem érdemes, mert az felesleges slack problémákhoz vezethet.

A programozóban az órajelnek legalább 4-szer gyorsabbnak kell lennie, mint a célzott I2C órajel sebessége, mert az I2C órajelenként 4 műveletet végzik a I2C entitás. És 2 szer gyorsabbnak, mint a célzott SPI órajel, mert az SPI órajelenként 2 műveletet végzik a SPI entitás. Az én célzott I2C órajelsebességem nagyobb mint a célzott uart baud ráta de lassab mint 1MHz-nel. Ez azért van, mert a legtöbb modern EEPROM képes 1MHz órajelsebességre, és ki szeretném használni ezt a sebességet. És azért kell hogy gyorsabb legyen az I2C mint az UART mert az I2C tud "várni" az UART adatra órajelnyújtással, de a UART nem tud "várni" a I2C-re mert az UART aszinkron. Az SPI célsabosság pedig 5MHz körül van, hasonló okok miatt.

A programozóm UART-ot is használ, amint előbb volt tárgyalva, egy aszinkron kommunikációs protokoll. Ez azt jelenti, hogy a belső óra jelet úgy kell választani, hogy jól leosztható legyen a megcélzott baud rátához. Tegyük fel, hogy a célzott baud rátá 23040. Ha a belső órajel 2.46MHz akkor az órajelosztó számlálónak 11-ig kell számolnia, mivel  $230400\text{baud}/2.46\text{MHz} = 10.68$ . Egy órajel számláló csak egész számokkal tud számolni. így minden egyes periódus alatt fél óra jelet késne a belső UART számlálá a tényleges 230400 baud-hoz. Úgy kellett választanom az óra jelet, hogy minimális kerekítéssel le lehessen osztania és ez a késés minimális legyen. A célzott AURT sebesség 576000 baud.

Ezek miatt választottam a 9.17MHz-t belső órajelnek. Így a UART osztó hiba 0.08

órajel per baud periódus. A I2C maximum sebessége 2.29MHz. Az SPI Max sebessége 4.59MHz.

### 6.3.2. A write8bit entitás

A write8bit e8 bites adat írására szolgál az SPI vonalokon. Az entitás bemeneti és kimeneti portjai a következők:

Portok:

- iCS: Bemeneti vezérlőjel, amely az írási folyamat indítását jelzi ('0' értékkel aktiválódik).
- cs: Kimeneti vezérlőjel, amely az írási folyamat állapotát jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- Clk: Órajel bemenet, amely az állapotgép működését vezéri.
- Done: Kimeneti jel, amely az írási folyamat befejezését jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- bit8SCL: Órajel kimenet a soros kommunikációhoz ('1' az alapértelmezett érték).
- nReset: Reset bemenet, amely az állapotgépet alaphelyzetbe állítja ('0' értékkel aktiválódik).
- bit8SDA: Adat kimenet a soros kommunikációhoz ('1' az alapértelmezett érték).
- SDA\_data: 8 bites adat bemenet, amelyet a modul sorasan továbbít.

A write8bit entitás egy állapotgépet tartalmaz, amely három állapotból áll:

1. Idle: Alapértelmezett állapot, ahol az órajel (bit8SCL) és az adatvonal (bit8SDA) magas szinten van, és a Done jel aktív ('1'). Ha az iCS bemenet alacsony szintre kerül ('0'), az állapotgép a write8 állapotba lép.

2. write8: Az adat írásának állapota. Az adatot a SDA\_data bemenetről bitenként továbbítja a bit8SDA kimenetre. Az írási folyamatot a BitIndex számláló vezérli, amely 0-tól 7-ig számol. Ha az összes bitet elküldte, az állapotgép a stop állapotba lép.

3. stop: Az írási folyamat lezárása. A cs jel visszaáll magas szintre ('1'), és az állapotgép visszatér az Idle állapotba.

Az állapotgép működését az órajel (Clk) vezérli, és az nReset bemenet bármikor alaphelyzetbe állíthatja. A Main entitásban ez az entitás felelős az egyszerű csupán 8 bites egyirányú (MOSI) SPI kommunikációkért.

### 6.3.3. UART\_TX entitás

A UART\_TX az UART protokoll szerinti adatküldést valósítja meg. Ez a modul soros adatátvitelre szolgál, ahol a bemeneti adatokat bitenként továbbítja egy kimeneti vonalon

Portok:

- TXData: 8 bites bemeneti adat, amelyet a modul sorasan továbbít.
- Clk: Órajel bemenet, amely az állapotgép működését vezérli.
- SendTX: Bemeneti vezérlőjel, amely az adatküldés indítását jelzi ('1' értékkel aktiválódik).
- TXDone: Kimeneti jel, amely az adatküldés befejezését jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- nReset: Reset bemenet, amely az állapotgépet alaphelyzetbe állítja ('0' értékkel aktiválódik).
- TXOut: Kimeneti adatvonal, amelyen a soros adatátvitel történik.
- TXActive: Kimeneti jel, amely az adatküldés aktív állapotát jelzi ('1', ha a modul éppen adatot küld).

Generikus paraméter:

- ClkRatio: Az órajel osztására szolgáló paraméter, amely meghatározza az UART adatátviteli sebességét (baud rate).

A UART\_TX entitás egy állapotgépet tartalmaz, amely az UART adatküldési folyamatát valósítja meg. Az állapotgép az alábbi állapotokból áll:

1. Idle: Alapértelmezett állapot, ahol a modul várakozik a SendTX jel aktiválására. Az órajel számláló (ClkCount) nullázódik, és a kimeneti vonal (TXOut) magas szinten van ('1').
2. StartBit: Az adatküldés kezdő bitje ('0') kerül a kimeneti vonalra. Az órajel számláló növekszik, és ha eléri a ClkRatio értéket, az állapotgép a DataBits állapotba lép.
3. DataBits: Az adatbitek soros továbbítása történik. A TXData bemenet bitjeit a BitIndex számláló segítségével küldi ki a modul. Ha az összes bit elküldésre került, az állapotgép a StopBit állapotba lép.
4. StopBit: Az adatküldés záró bitje ('1') kerül a kimeneti vonalra. Az órajel számláló növekszik, és ha eléri a ClkRatio értéket, az állapotgép a FrameEnd állapotba lép.
5. FrameEnd: Az adatküldés befejeződik, a TXActive jel inaktívvá válik ('0'), és a TXDone jel aktívvá válik ('1'). Az állapotgép visszatér az Idle állapotba.

Az állapotgép működését az órajel (Clk) vezérli, és az nReset bemenet bármikor alaphelyzetbe állíthatja.

#### **6.3.4. A UART\_RX entitás**

A UART\_RX entitás a protokoll szerinti adatfogadást valósítja meg. Ez a modul soros adatokat fogad egy bemeneti vonalon, és azokat párhuzamos formátumba alakítja.

- Clk: Órajel bemenet, amely az állapotgép működését vezéri.

- RXIn: Soros adat bemenet, amelyen keresztül az UART adatokat fogadja.
- Ack: Bemeneti vezérlőjel, amely az adatfogadás befejezésének visszaigazolására szolgál.
- RXData: 8 bites kimeneti adat, amely a fogadott adatot tartalmazza.
- RXDataReady: Kimeneti jel, amely az adatfogadás befejezését jelzi ('1' értékkel aktiválódik).
- nReset: Reset bemenet, amely az állapotgépet alaphelyzetbe állítja ('0' értékkel aktiválódik).
- RXActive: Kimeneti jel, amely az adatfogadás aktív állapotát jelzi.

Generikus paraméterek:

- ClkRatio: Az órajel osztására szolgáló paraméter, amely meghatározza az UART adatátviteli sebességét (baud rate).
- CRHalf: Az órajel osztásának felezett értéke, amely a bitközép detektálására szolgál.

A UART\_RX entitás egy állapotgépet tartalmaz, amely az UART adatfogadási folyamatát valósítja meg. Az állapotgép az alábbi állapotokból áll:

1. Idle: Alapértelmezett állapot, ahol a modul várakozik az adatfogadás kezdetére. Ha a RXIn jel alacsony szintre kerül ('0'), az állapotgép a StartBit állapotba lép.
2. StartBit: Az adatfogadás kezdő bitjének ('0') detektálása történik. Az órajel számláló (ClkCount) növekszik, és ha eléri a ClkRatio értéket, az állapotgép a DataBits állapotba lép.
3. DataBits: Az adatbitek fogadása történik. A RXIn bemenet bitjeit a SData regiszterbe menti a modul, a BitIndex számláló segítségével. Ha az összes bitet fogadta, az állapotgép a StopBit állapotba lép.

4. StopBit: Az adatfogadás záró bitjének ('1') detektálása történik. A RXDataReady jel aktívvá válik ('1'), jelezve, hogy az adat fogadása befejeződött. Ha az Ack jel aktív ('1'), az állapotgép visszatér az Idle állapotba.

Az állapotgép működését az órajel (Clk) vezérli, és az nReset bemenet bármikor alaphelyzetbe állíthatja.

### 6.3.5. A writePage entitás

A writePage entitás a komplexebb SPI kommunikációkat kezeli. A neve writepage maradt, mert eredetileg a tervem az volt, hogy két entitást csinálok. Egy entitást, ami az SPI írásért felelős, egy pedig ami az olvasásért felelős. De végül egyszerűbb volt egy entitásban megvalósítani mind két funkciót. Ez az entitás azért is komplexebb mert, eltérően a write8bi-től képes a kommunikációs protokoll kerete hosszán alítani.

Portok:

- iCS: Bemeneti vezérlőjel, amely az adatátviteli folyamat indítását jelzi ('0' értékkel aktiválódik).
- RW: Bemeneti jel, amely az írási ('0') vagy olvasási ('1') műveletet határozza meg.
- Rdy: Kimeneti jel, amely az adatátviteli folyamat készenlétét jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- cs: Kimeneti vezérlőjel, amely az adatátvitel állapotát jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- from\_SDO: Bemeneti adatvonal, amelyen keresztül az olvasott adat érkezik.
- Done: Kimeneti jel, amely az adatátviteli folyamat befejezését jelzi ('1' az alapértelmezett érték).
- toSCL: Órajel kimenet a soros kommunikációhoz ('1' az alapértelmezett érték).

- nReset: Reset bemenet, amely az állapotgépet alaphelyzetbe állítja ('0' értékkel aktiválódik).
- toSDA: Adat kimenet a soros kommunikációhoz ('1' az alapértelmezett érték).
- MISO\_DR: Kimeneti jel, amely az olvasási művelet befejezését jelzi.
- next8bits: 8 bites bemeneti adat, amelyet a modul írni fog.
- read8bits: 8 bites kimeneti adat, amely az olvasott adatot tartalmazza.
- RW\_length: Az SPI művelet teljes hosszát meghatározó bemeneti paraméter (bájtokban).
- RH\_length: Az olvasási művelet címző keret hosszát meghatározó bemeneti paraméter (bájtokban).

Az állapotgép működését az órajel (Clk) vezérli, és az nReset bemenet bármikor alaphelyzetbe állíthatja. Az állapotgép négy fő állapotot tartalmaz:

## 1. Idle (Alapállapot)

- Funkció: Az állapotgép várakozik, amíg az iCS jel alacsony szintre kerül ('0'), ami az SPI kommunikáció kezdetét jelzi.
- Tevékenységek:
  - Az összes kimeneti jel alaphelyzetbe állítása.
  - Az RW jel értéke a RWlatch jelbe kerül.
  - Ha iCS = '0', akkor:
    - \* Az állapot write8-ra vált
    - \* cs = '0' (chip select aktív).
    - \* Done = '0' (művelet folyamatban).
    - \* A next8bits bemeneti adatot a current8bits jel tárolja.

## 2. write8 (Írási állapot)

- Funkció: Az aktuális 8 bites adat (current8bits) bitenként kerül kiküldésre az SPI buszra.
- Tevékenységek:
  - Az toSDA jel az aktuális bit értékét veszi fel (current8bits(7-BitIndex)).
  - Az toSCL jel váltakozik ('0' → '1'), hogy az órajelet biztosítsa.
  - A BitIndex növekszik minden bit kiküldése után.
  - Ha az összes bit kiküldésre került (BitIndex = 7), akkor:
    - \* Az állapot stop-ra vált.
    - \* A BitIndex alaphelyzetbe áll.

### 3. read8 (Olvasási állapot)

- Funkció: Az SPI buszról érkező adatot bitenként olvassa be.
- Tevékenységek:
  - Az toSCL jel váltakozik ('0' → '1'), hogy az órajelet biztosítsa.
  - Az from\_SDO bemeneti jel értéke a read8bits jel megfelelő bitjébe kerül (read8bits(7-BitIndex)).
  - A BitIndex növekszik minden bit beolvasása után.
  - Ha az összes bit beolvasásra került (BitIndex = 7), akkor:
    - \* Az állapot stop-ra vált.
    - \* A MISO\_DR jel '1'-re áll, jelezve, hogy az adat érvényes.

### 4. stop (Befejezési állapot)

- Itt történik az állapotok közötti váltási logika az iCS, RW, BitIndex, és ByteIndex jelek alapján. Mindig várja az iCS jel alacsony szintjét, mielőtt állapotot vált. Ha a RWlatch = '1', akkor felelős annak ellenőrzéséért, hogy az SPI üzenet elérte-e a megadott fejléc hosszúságát. Ha igen, akkor write8 helyett read8-be ugrik. Illetve, ha az üzenet elérte a teljes hosszát, visszatér az Idle állapotba.

### 6.3.6. A I<sup>2</sup>C entitás

Az I<sup>2</sup>C entitás az IC2 protokoll szerinti adatátvitelt valósítja meg. Ez az entitás képes adatokat írni és olvasni egy I<sup>2</sup>C buszon, és támogatja a protokollohoz szükséges vezérlőjelek generálását. Ez az entitás is komplex, képes írni/olvasni és a kommunikációs protokoll kerete hosszán alítani.

Portok:

- DataIn: 8 bites bemeneti adat, amelyet a modul az I<sup>2</sup>C buszra ír.
- DataOut: 8 bites kimeneti adat, amely az I<sup>2</sup>C buszról olvasott adatot tartalmazza.
- RW\_length: Az írási művelet hosszát meghatározó bemeneti paraméter (bájtokban).
- RH\_length: Az olvasási művelet címző keret hosszát meghatározó bemeneti paraméter (bájtokban).
- Clk: Órajel bemenet, amely az állapotgép működését vezéri.
- Go: Bemeneti vezérlőjel, amely az I<sup>2</sup>C művelet indítását jelzi.
- Send\_i2c: Bemeneti jel, amely az I<sup>2</sup>C adatátvitel indítását szabályozza.
- nReset: Aszinkron reset bemenet, amely az állapotgépet alaphelyzetbe állítja ('0' értékkal aktiválódik).
- RW: Bemeneti jel, amely az írási ('0') vagy olvasási ('1') műveletet határozza meg.
- rSDA: Kétirányú adatvonal az I<sup>2</sup>C buszhoz.
- rSCL: Órajel kimenet az I<sup>2</sup>C buszhoz.
- dataready: Kimeneti jel, amely az adatátvitel befejezését jelzi.
- atstop: Kimeneti jel, amely az I<sup>2</sup>C stop feltétel elérését jelzi.

- Done: Kimeneti jel, amely az I2C művelet befejezését jelzi.

A célzott órajelsebesség mint előbb említettem 576kHz és 1MHz között van. A belső órajel 9.17MHz, így 15-tel leosztva az I2C órajel 661kHz.

Állapotok Leírása:

- off
  - Cél: Ez az alapértelmezett, nyugalmi állapot, ahol az I2C modul várakozik az indító jelre.
  - Műveletek: Az összes belső számláló (Bitcount, Bytecount, count) és retesz (RWlatch,dataready) alaphelyzetbe állítása.
  - Átmenet: Send\_i2c = '1' esetén az állapot start-ra vált.
- start
  - Cél: Az I2C start feltétel generálása.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen és SCLen jelek változatának a start feltétel létrehozásához.
    - \* A count jel növelése az időzítés nyomon követésére.
  - Átmenet: 15 órajelciklus után az állapot PFHW-ra vált.
- PFHW (Packet Frame Header and Write):
  - Cél: Az adatcsomag fejlécének és az adatok bitenkénti továbbítása.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen jel meghajtása a DataIn aktuális bitjével.
    - \* A SCLen változatának órajelek generálásához.
    - \* A bit- és bájtszámlálók (Bitcount, Bytecount) nyomon követése.
  - Átmenet:
    - \* 8 bit (1 bájt) továbbítása után az állapot wack-ra vált.

- \* Több bájt esetén a Bytecount növekszik.
- wack (Write Acknowledge):
  - Cél: Az írási művelet után a slave eszköz visszaigazolásának (ACK) várakozása.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen jel '1' értékre állítása az SDA vonal felszabadításához.
    - \* A SCLEN változatára órajelek generálásához.
    - \* A golatch jel ellenőrzése a következő művelet meghatározásához.
  - Átmenet:
    - \* Ha golatch = '1', az állapot PFHW-ra vált további adatátvitelhez.
    - \* Ha az írási művelet befejeződött (Bytecount = RW\_length), az állapot stop-ra vált.
    - \* Ha olvasási műveletre váltás történik (Bytecount >= RH\_length), az állapot readB-re vált.
- readB (Read Byte):
  - Cél: Egy bájt adat olvasása a slave eszkösről.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen jel '1' értékre állítása az SDA vonal felszabadításához.
    - \* Az rSDA értékének rögzítése a DataOut jelbe a 8. órajelciklus alatt.
    - \* A SCLEN változatára órajelek generálásához.
    - \* A bit- és bájtszámlálók (Bitcount, Bytecount) nyomon követése.
  - Átmenet:
    - \* 8 bit (1 bájt) olvasása után az állapot rack-ra vált.
- rack (Read Acknowledge):

- Cél: Visszaigazolás (ACK) küldése a slave eszköznek az olvasási művelet után.
- Műveletek:
  - \* A SDAen jel '0' értékre állítása ACK küldéséhez, vagy '1' értékre NACK küldéséhez (ha az olvasási művelet befejeződött).
  - \* A SCLen változatára órajelek generálásához.
  - \* A golatch jel ellenőrzése a következő művelet meghatározásához.
- Átmenet:
  - \* Ha golatch = '1', az állapot readB-re vált további adatfogadáshoz.
  - \* Ha az olvasási művelet befejeződött (Bytecount = RW\_length), az állapot stop-ra vált.
- restart:
  - Cél: Ismételt start feltétel generálása több részből álló tranzakciókhöz.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen és SCLen változatára az ismételt start feltétel létrehozásához.
    - \* A count jel alaphelyzetbe állítása.
  - Átmenet: 15 órajelciklus után az állapot PFHW-ra vált.
- stop:
  - Cél: Az I2C stop feltétel generálása a kommunikáció befejezéséhez.
  - Műveletek:
    - \* A SDAen és SCLen változatára a stop feltétel létrehozásához.
    - \* Az összes belső számláló (count, Bytecount) alaphelyzetbe állítása.
    - \* A dataready jel '0' értékre állítása.
  - Átmenet: 15 órajelciklus után az állapot off-ra vált.

## 6.4. A fő (MAIN) entitás

A main entitás biztosítja a programozó funkcionalitását, az összes alentitást használva. A felhasználó által küldött utasításokat értelmezi, és az USB-n keresztül küldött adatfolyamot továbbítja a I2C és SPI alentitásoknak. Azért is felelős, hogy a I2C és SPI adatfolyamok szinkronizálva maradjanak az UART adatfolyamatok.

### 6.4.1. A main entity állapotgépe

- 000 (Base State):
  - Cél: Az alapállapot, ahol a rendszer várakozik a bemeneti jelekre.
  - Műveletek:
    - \* Az összes vezérlőjel alaphelyzetbe állítása.
    - \* Ha az UART fogadási művelet befejeződött, az állapot a StateHolder értékére vált.
  - Átmenet: Az UART fogadási művelet (RXDR) és az SPI írási művelet (DoneW) befejeződése után.
- 001 (SPI Configure):
  - Cél: Egy bájtos SPI kommunikációk végrehajtása.
  - Műveletek:
    - \* Az SPI vonalak vezérlése a write8bit modul segítségével.
    - \* Az UART fogadási adatainak (DataFromRx) továbbítása az SPI modul felé.
  - Átmenet: Az SPI művelet befejezése után visszatérés az alapállapotba.
- 010 (SPI Read):
  - Cél: Az SPI olvasási művelet végrehajtása.
  - Műveletek:

- \* Az SPI olvasási művelet indítása a writePage modul segítségével.
- \* Az olvasott adat (SDO\_datap) továbbítása az UART felé.
- Átmenet: Az SPI olvasási művelet befejezése után visszatérés az alapállapotba.
- 011 (SPI Write):
  - Cél: Az SPI írási művelet végrehajtása.
  - Műveletek:
    - \* Az SPI írási művelet indítása a writePage modul segítségével.
    - \* Az UART fogadási adatainak (DataFromRx) továbbítása az SPI modul felé.
  - Átmenet: Az SPI írási művelet befejezése után visszatérés az alapállapotba.
- 100 (Get Settings):
  - Cél: A rendszer konfigurációs beállításainak frissítése.
  - Műveletek:
    - \* Az UART fogadási adatainak (DataFromRx) tárolása a settings vektorban.
  - Átmenet: A settings vektor feltöltése után visszatérés az alapállapotba.
- 101 (I2C Read):
  - Cél: Az I2C olvasási művelet végrehajtása.
  - Műveletek:
    - \* Az I2C olvasási művelet indítása az I2C modul segítségével.
    - \* Az olvasott adat (i2c\_DataOut) továbbítása az UART felé.
  - Átmenet: Az I2C olvasási művelet befejezése után visszatérés az alapállapotba.

- 110 (I2C Write):
  - Cél: Az I2C írási művelet végrehajtása.
  - Műveletek:
    - \* Az I2C írási művelet indítása az I2C modul segítségével.
    - \* Az UART fogadási adatainak (DataFromRx) továbbítása az I2C modul felé.
  - Átmenet: Az I2C írási művelet befejezése után visszatérés az alapállapotba.

## 6.5. C++ ban megírt utasítás küldő program

### 6.5.1. A Terminal app program

A program célja, hogy hexadecimális formátumban megadott adatokat küldjön a számítógéphez csatlakoztatott programozónak egy COM soros porton keresztül, majd fogadja és megjelenítse a programozótól visszakapott adatokat.

#### A program működése

1. Soros port megnyitása és beállítása.
  - A program a CreateFile függvényel megnyitja a COM portot olvasásra és írásra.
  - A SetupComm függvényel 1 MB-os bemeneti és kimeneti puffer állít be a soros porthoz.
  - A DCB struktúrában beállítja a kommunikációs paramétereket. Például: Baud rate: 576000, 8 adatbit, 1 stopbit, és paritás bit nélküli adatkeret.
  - A COMMTIMEOUTS struktúrában beállítja az időzítéseket az olvasáshoz és íráshoz.
2. Felhasználói adatbekérés és feldolgozás.

- A program egy végtelen ciklusban várja a felhasználó bemenetét.
- A felhasználó hexadecimális karakterláncot írhat be (például: AABBCC), vagy az exit szót a kilépéshez.
- Az üres sorokat figyelmen kívül hagyja.
- A beírt hexadecimális karakterláncot bájt tömbbé alakítja (két karakter = 1 bájt).

### 3. Adatküldés a programozónak.

- Az adatokat 4096 bájtos (4 KB) blokkokban küldi el a soros porton keresztül.
- minden elküldött blokk után kiírja, hány bájtot sikerült elküldeni.

### 4. Válasz fogadása a programozótól.

- 50 ms várakozás után lekérdezi, mennyi adat érkezett vissza a soros port bemeneti bufferébe.
- A beérkezett adatokat szintén 4096 bájtos blokkokban olvassa be.
- Az olvasott adatokat hexadecimális formátumban jeleníti meg a képernyőn.

## 6.5.2. A File app program

Ez a program hasonló a Terminal app-hoz, de fájlakkal dolgozik. A felhasználó megadhat egy fájlnevet, amely utasításokat tartalmaz. A fájlban lévő utasításokat a program feldolgozza, és a válaszokat kiírja, meg lementi egy log.txt fájlba.

## 6.5.3. A programozó beállítása a belső memória segítségével

A programozónak van egy 7 bájtos belső memóriája, ahol a SPI és I2C adatkeret beállításokat tárolja. Az alapértelmezett értéke x00001904000403. Az elő 3 bajt, azaz alapból a x000019, A SPI adatkeret teljes hosszát (bájtokban) mondja meg, U3 adattípusban. Így alapértelmezett esetben a SPI kommunikáció teljes hossza 25 bájt, minden beleérte. A következő 2 bájt pedig a SPI olvasás esetén az olvasási fejléc hossza U1

adattípusban. Alapértelmezett esetben 4 bajt a hossz. A következő 4 bajt pedig a I2C adatkeret teljes hosszát (bájtokban) mondja meg, U2 adattípusban. Alapértelmezett esetben 4 bajt a hossz. Az utolsó 2 bajt pedig a I2C olvasás esetén az olvasási fejléc hossza U1 adattípusban. Alapértelmezett esetben 3 bajt a hossz. Tegyük fel, hogy egy SPI olvasást, meg egy I2C olvasást akarunk végrehajtani. Mégpedig egy teljes page olvasást a W25Q64JV SPI Flash-ből, és egy 4 bajtos olvasást szeretnénk az AT24C256 EEPROM-ból. A page hossza összesen 256, egy utasítás bájtnak kell lennie, és 3 cím bájtnak [3]. Tehát a teljes adatkeret hossz 260 bajt lesz, és az olvasási fejléc hossza 4 bajt[2]. Választott címen való olvasáshoz 4 fejlécbajt kell az EEPROM-nak. Így a beállítás belső memóriát x00010404000804 re kell alítani. Az utasítás, ami ezt meg teszi az ez: 4400010404000804. Az elő bájt a programozót a megfelelő „get setting” állapotba rakja. Az utasítás többi része, az, amit be akarunk írni a belső memóriába. Az utasítás után a programozó automatikusan visszakerül az „Idle” alapállapotba.

#### 6.5.4. Utasítások és utasítás sor példa és magyarázat.

Mint korábban említettem a programozónak összesen 7 fő állapotja van. Az alap állapot a base state. A base state-ból 6 állapotba lehet lépni. minden utasítás első bájtja, azaz első két hexadecimális karaktere azt határozza meg hogy melyik állapotba lépjen a programozó. Az állapotok és hozzájuk tartozó hexadecimálisan kifejezett bajt:

Állapot	Hexkód	Ascii ban
SPI configure	41	A
SPI read	42	B
SPI write	43	C
Get settings	44	D
I2C read	45	E
I2C write	46	F

6.1. táblázat. Állapotokhoz tartozó hex kódok

## 7. fejezet

# Tesztelés

### 7.1. Tesztelési és analízis elrendezés

A projekt során egy logikai analizátort sokat használtam. A logikai analizátor egy olyan eszköz, amely lehetővé teszi a digitális jelek időbeli viselkedésének megfigyelését és elemzését. Az analizátor képes rögzíteni és megjeleníteni a digitális jelek állapotát, lehetővé téve a tervezők számára, hogy megértsék a rendszer működését és hibáit. Rendkívül hasznos volt debug-olásra.

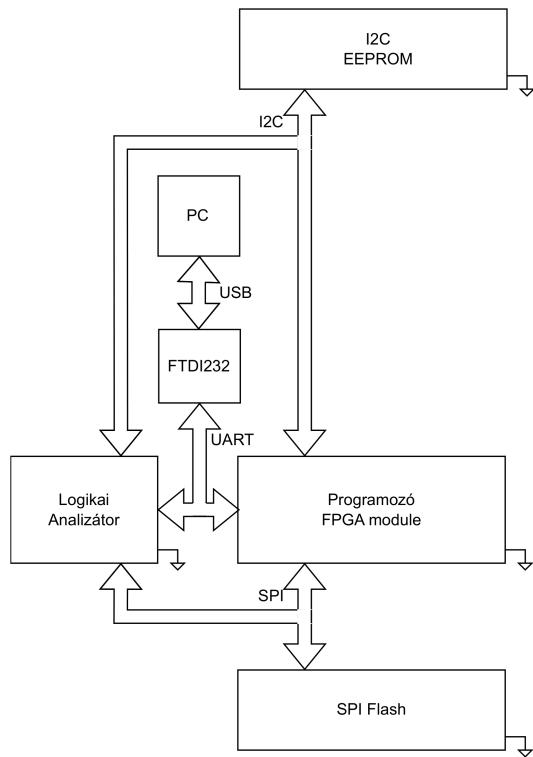
Egy Sealeae logic 24MS/s-es logikai analizátort használtam. Használtam 2 memória module-t is, egy I2C EEPROM-ot meg egy SPI Flash-t is, hogy tudjam ellenőrizni programozó működését.

A I2C EEPROM cikkszáma: AT24C256. Egy 256Kb-es EEPROM [2]

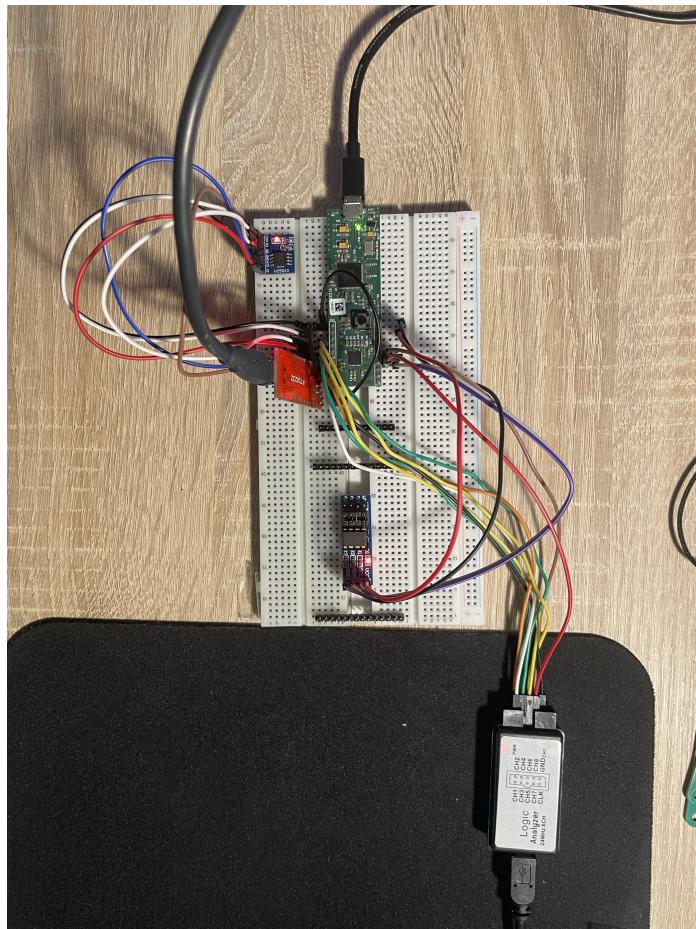
A SPI Flash cikkszáma W25Q64FV. Egy 64Mb-es Flash [3]

A teszteléshez és analízához a mérési elrendezés breadboard-on történt, mert a NYÁK-on nem tudom egyszerre csatlakoztatni a memória module-okat meg az analizátort.

Az elrendezés:



7.1. ábra. Analízis elrendezés blokkvázlata



7.2. ábra. Analízis elrendezés breadboardon

## 7.2. Tesztelés

## 8. fejezet

## Melléklet

## Irodalomjegyzék

- [1] [A MachXO2 FPGA család adatlapja](#)
- [2] [A AT24C256 EEPROM adatlapja](#)
- [3] [A W25Q64FV FLASH adatlapja](#)