

交通灯

日期: November 8, 2020

本次作业的核心是控制模块的定时转换，如果直接使用寄存器型变量，设计没有思路上的难点，但是缺乏可扩展性和整洁性，联想到上一实验中使用 `task` 的想法，我开始探索在单个周期中使用多次 `task` 的方式。

1 task 初探

本小节使用最小样例进行说明。如 1 中所示，这种代码运行的结果是 $a = b$ ，而显然这是不符合我们预期的。

Listing 1: 使用寄存器的任务

```
module a(clk, a, b);
    input clk;
    output reg [3:0] a;
    output reg [3:0] b;
    reg status;
    always @(posedge clk or negedge clk) begin
        status <= ~status;
        te(a,a,clk);
        te(b,b,~clk);
    end

    task te;
    output reg [3:0] ans;
    input [3:0] data;
    input t_clk;
    begin
        ans = clk + 1;
    end
endtask
endmodule
```

根据 IEEE-2005 标准，在 Verilog HDL 中，所有 `task` 默认情况是静态变量，也就是单一的 `task` 实际占据同一块内存，映射到硬件是同样的单一模块，因此实际生成的数据是在 `b` 写入任务的数据。为了解决这个问题，只需要在 `task` 后添加关键字 `automatic` 就可以转换为自动的变量，在每次调用都会生成一个新的实例，解决这个问题。

2 设计思路

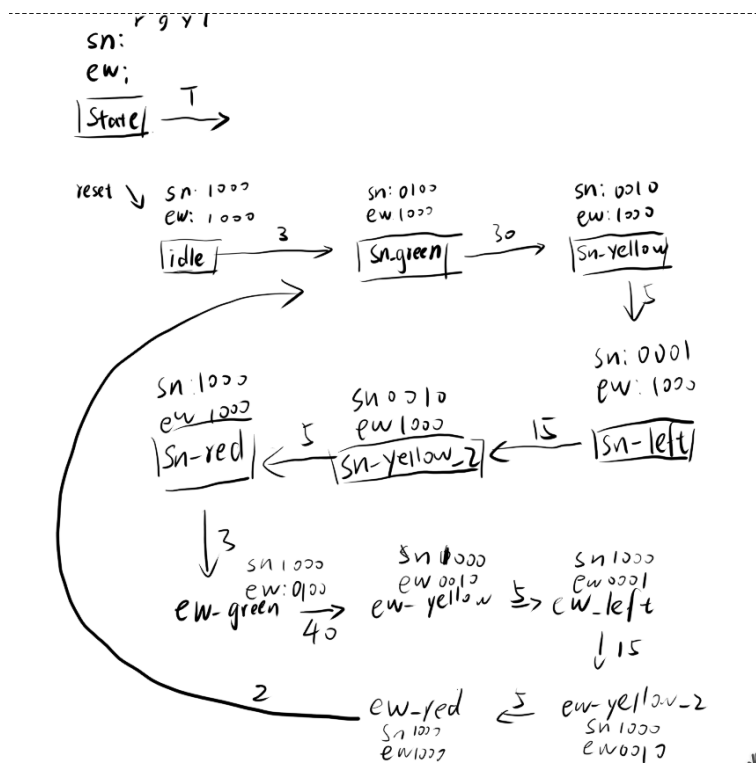
另一方面，task 时序独立于调用其的模块，在执行时会阻塞调用模块的时序，据此设计可以延时任意时长的任务，如 2。由于开始调用 task 也会使用一个上升沿，因此所需计数需要减去一。

Listing 2: 延时任务

```
task automatic wait_and_change;
    input [7:0] tiks;
    input [3:0] next;
    output [3:0] next_status;
    begin
        repeat (tiks - 1) @ (posedge clk);
        next_status = next;
    end
endtask
```

灯的状态采用组合逻辑完成，可以注意到，红灯是特殊的，除去本方向的其他灯亮起时，是一直亮着的。状态转移图如图 1。

图 1: 转换图



3 测试思路

这道题目除了测试状态的转换，还需要测试转换持续的时间。因此，使用 wait 语句检测状态是否发生可转换，并且在其中对上升沿计数，如 3。

Listing 3: 状态计时

```
for (i = 0; i < 20; i = i) begin
    @(posedge clk) begin
        cnt = cnt + 1;
    end
    if (u.status != sta) begin
        $display("state: %d, last: %d", sta, cnt);
        sta = u.status;
        cnt = 0;
        i = i + 1;
    end
end
end
```

波形序列过长，请参阅 test.vcd, test.wlf 。