



# طراحي كامپيوتري سيستم هاي ديجيتال

(سال تحصیلی ۹۸-۹۷، نیمسال اول)

# تمرین هفتم: مدلسازی با استفاده از ماشین حالت

### ۱-۱- طراحی ماشین کنترل کننده آسانسور

هدف از این تمرین طراحی و پیاده سازی یک ماشین حالت است که با استفاده از آن بتوان عملکرد یک آسانسور در یک ساختمان چهار طبقه را کنترل نمود. در واقع خروجی این طراحی مدار کنترلی می باشد که در سیستم آسانسور نصب شده و بر اساس ورودی های کاربر و سنسورهای موجود در سیستم، فرمان های مورد نیاز را برای موتور و دربهای آسنسور را صادر می کند.

ورودی و خروجیهای این سیستم به شکل زیر میباشد.

ورودىهاى سيستم:

- کلیدهای درون اتاق اَسنسور به نامهای C2 ، C1 ، C0 و C3 که به ترتیب مربوط به طبقات همکف، ۱، ۲ و ۳ میباشند.
- کلیدهای موجود در طبقات به نامهای PB2 ،PB1 ،PB0 و PB3 که به ترتیب مربوط به طبقات همکف، ۱، ۲ و ۳ می باشند.
- سنسورهای موجود در طبقات که وظیفه تشخیص رسیدن آسانسور به آن طبقه را دارند. یک شدن هر کدام از این سنسورها به معنی آن است که آسانسور به طبقهی مورد نظر رسیده است. این سنسورها به نامهای S2 ،S1 ،S0 و S3 به ترتیب مربوط به طبقات همکف، ۱، ۲ و ۳ میباشند.
- سیستم دارای یک ورودی reset آسنکرون میباشد که با فعال شدن آن، آسانسور به صورت در باز در طبقه همکف قرار می گیرد.

#### خروجیهای سیستم:

- خروجی HB متصل به موتور آسانسور که سه مقدار '0'، '10' و '10' مربوط به سه فرمان توقف، حرکت به سمت بالا و حرکت به سمت پالین را مشخص می کند.
- خروجی open متصل به درب آسانسور میباشد که زمانیکه آسانسور به طبقه مورد نظر میرسد مقدار 1' و در غیر اینصورت مقدار 0' میپذیرد.

عملکرد سیتم به این شکل است که با فشردن هر کدام از کلیدهای داخل آسانسور و یا موجود در طبقات، فرمان مناسب به موتور داده می شود، سپس آسانسور به حرکت در می آید و با تشخیص رسیدن به طبقه مورد نظر از طریق چک کردن سنسور آن طبقه، متوقف می شود. درب آسانسور نیز به محض توقف در هر طبقه باز شده و به محض شروع به حرکت کردن آسانسور بسته می شود.

به منظور ساده سازی سیستم، فرض بر این است که کنترل کننده ی آسانسور در هر مرحله به یک درخواست پاسخ می دهد و تا به اتمام نرسیدن آن مرحله، به سایر درخواست ها پاسخ نخواهد داد. به این ترتیب ماشین حالت این سیستم شامل دو دسته حالت با تعداد یک سان خواهد بود، یک دسته حالت مربوط به حرکت آسانسور بین طبقات و یک دسته حالت نیز مربوط به حرکت آسانسور بین طبقات در نظر گرفته شود.

کنترل کننده در حالتهای سکون آسانسور، با بررسی کلیدهای فشرده شده تصمیم می گیرد که به کدام یک از درخواستها پاسخ دهد و پس از اتمام عملیات مربوط به آن درخواست، درخواستهای باقیمانده را بررسی مینماید. بر این اساس باید اولویتهایی برای درخواستهای فعال در نظر گرفته شود که به صورت زیر قابل تعریف است:

- در بین کلیدهای داخل و خارج آسانسور، اولویت با کلیدهای داخل آسانسور می باشد.
  - در بین کلیدهای داخل آسانسور اولویت با کلیدهای طبقات پایین تر می باشد.
  - در بین کلیدهای موجود در طبقات اولویت با کلیدهای طبقات بالاتر میباشد.

با توجه به توضیحات فوق نیاز است که کنترل کننده تمامی درخواستها را به یاد داشته باشد و پس از انجام هر درخواست به بررسی سایر درخواستها بپردازد. به این منظور مقدار هر کدام از کلیدهای ورودی باید ذخیره شوند. به منظور ذخیره مقادیر کلیدها، نیاز است که به ازای هر کلید یک رجیستر تعریف شود، به این صورت که ورودی رجیستر سیگنال مربوط به کلید مربوطه و خروجی آن سیگنال مورد استفاده در بخش تصمیم گیری باشد. لازم به ذکر است که رجیسترهای مربوط به کلیدها نیاز به یک پایه clr دارند که با فعال شدن آن، مقدار رجیستر صفر خواهد شد. صفر شدن مقدار یک رجیستر زمانی اتفاق میافتد که به درخواست مربوط به کلید متصل به آن رجیستر یاسخ داده شده باشد.

### **۱–۲** شبیهسازی

پس از طراحی و نوشتن کد، طرح را با استفاده از ابزار ModelSim و ورودیهای مناسب شبیه سازی نمایید. در این مرحله لازم است یک testbench مناسب تهیه گردد. در testbench نوشته شده بایستی حالات متناظر با فشرده شدن چند کلید در حین عملیات پاسخ به یک درخواست و بررسی اولویت درخواستها بررسی شود.

### **۱-۳** سنتز

پس از اطمینان از نتایج شبیه سازی، طرح خود را با استفاده از ابزار سنتز شرکت ISE) Xilinx سنتز نمایید و خروجی های تولید شده توسط ابزار سنتز، شامل میزان استفاده از منابع و همچنین شماتیک مدار سنتز شده را گزارش نمایید.

## ۱-۴- نکات فنی:

- برای طراحی راحتتر از ماشین حالت Moor استفاده نمایید.
- نام سیگنال ها دقیقاً به همان صورتی که صورت تمرین تعریف شده است، استفاده شود.
- گزارش طرح باید شامل توضیح کامل کد ها و تصاویر مربوط به شکل موجهای خروجی حاصل از مرحله شبیه سازی باشد.