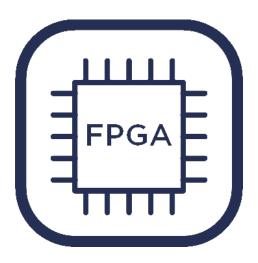


# Pong Cahier des Charges

Projet sur FPGA



Michael Divià (N° 22649552), Gaël Mariot

lundi 24 février 2025

Informatique et Systèmes de Communication



## Table des matières

1	Description du projet	3
2	Schéma général	3
3	Architecture interne	4
4	Registres AXI4-Lite 4.1 Module BallPhysicsEngine 4.1.1 State - 0x0 4.1.2 Screen - 0x2 4.1.3 Ball - 0x4 4.1.4 Players - 0x6 4.1.5 Collision - 0x8	4 4 5 6 6 6 6
5	Logigrammes	7
	Planning Table des figures	9
	Schéma général du système Architecture interne du FPGA Logigramme C - Affichage Logigramme VHDL - Moteur physique Planning prévisionnel	3 4 7 8 9



## 1 Description du projet

Ce projet consiste à implémenter une version du jeu rétro Pong entièrement sur FPGA, en utilisant la carte Nexys Video. L'objectif est de concevoir un moteur de jeu en VHDL capable de gérer la physique de la balle, les collisions et l'affichage sur un écran VGA

Les joueurs contrôleront leurs raquettes avec des joysticks PWM, et un bouton sera utilisé pour mettre le jeu en pause via une interruption.

## 2 Schéma général

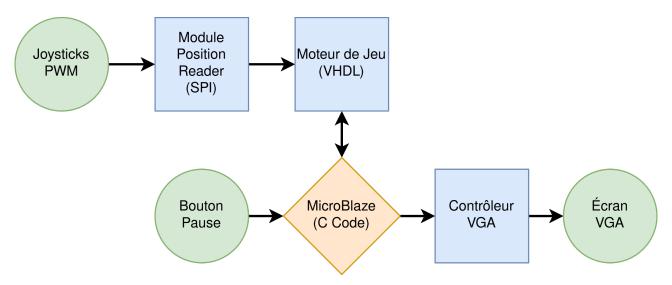


FIGURE 1 – Schéma général du système



### 3 Architecture interne

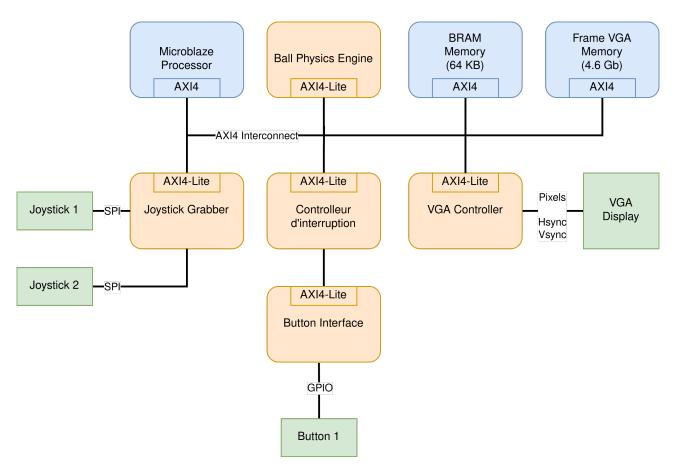


FIGURE 2 - Architecture interne du FPGA

## 4 Registres AXI4-Lite

### 4.1 Module BallPhysicsEngine

Le module BallPhysicsEngine gère la logique d'une balle en calculant sa position. Un calcul est lancée quand le champ NFR du registre State est défini à 1. Ce champ est remis à 0 lorsque le calcul est terminé.

Adresse	Nom		Description	Taille (octet)	R/W
0x0	State	BPESt	Etat du système	2	RW
0x2	Screen	<i>BPESc</i>	Taille de l'écran Largeur,Hauteur	2	WO
0x4	Ball	BPEB	Position X,Y de la balle	2	RO
0x6	Players	BPEP	Position J1,J2 en Y	2	WO
0x8	Collision	BPEC	Précision sur les collisions	2	RO

TABLE 1 – Tableau des registres du périphérique BallPhysicsEngine



#### 4.1.1 State - 0x0

bit	Nom		Description	Défaut	RW
0-7	Speed	S	Vitesse en pixels par tic	0×00	RW
8	Left	L	Part vers la gauche	0	RW
9	Right	R	Part vers la droite	0	RW
10	Up	U	Part vers le haut	0	RW
11	Down	D	Part vers le bas	0	RW
12	Collide	С	Collision à la frame	0	RO
13	Reset	R	Repasse à 0 après reset	0	WO
14	Next Frame Request	NRF	1 : Update, se remet à 0 quand prêt	0	WO
15	Enable	Ε	0 : Inactive , 1 : Active	0	RW

 ${\it Table}\ 2$  – Description du registre State - 0x0 du périphérique BallPhysicsEngine



#### 4.1.2 Screen - 0x2

bit	Nom	Description	Défaut
0-7	Width	Largeur de l'écran en pixels	0
8-15	Height	Hauteur de l'écran en pixels	0

TABLE 3 – Description du registre Screen - 0x2 du périphérique BallPhysicsEngine

#### 4.1.3 Ball - 0x4

bit	Nom	Description	Défaut
0-7	Χ	Position X de la balle en pixels	0
8-15	Υ	Position Y de la balle en pixels	0

TABLE 4 – Description du registre Ball - 0x4 du périphérique BallPhysicsEngine

#### 4.1.4 Players - 0x6

bit	Nom	Description	Défaut
0-7	P1	Position Y du J1 en pixels	0
8-15	P2	Position Y du J2 en pixels	0

Table 5 – Description du registre Players - 0x6 du périphérique BallPhysicsEngine

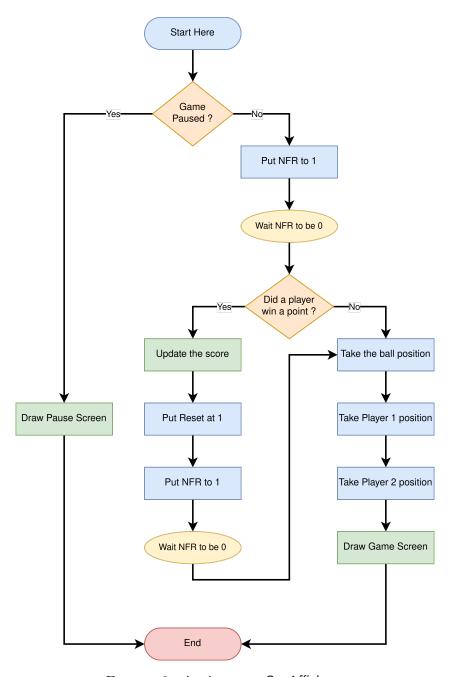
#### 4.1.5 Collision - 0x8

bit	Nom		Description		Défaut
0	Wall Up	WU	Touche le mur du haut	1 : Vrai, 0 : Faux	0
1	Wall Down	WD	Touche le mur du bas	1 : Vrai, 0 : Faux	0
2	Wall Left	WL	Touche le mur de gauche	1 : Vrai, 0 : Faux	0
3	Wall Right	WR	Touche le mur de droite	1 : Vrai, 0 : Faux	0
4	Player 1 Far Up	P1FU	Touche le joueur 1 très en haut	1 : Vrai, 0 : Faux	0
5	Player 1 Up	P1U	Touche le joueur 1 en haut	1 : Vrai, 0 : Faux	0
6	Player 1Middle	P1D	Touche le joueur 1 au milieu	1 : Vrai, 0 : Faux	0
7	Player 1 Down	P1D	Touche le joueur 1 en bas	1 : Vrai, 0 : Faux	0
8	Player 1 Far Down	P1FD	Touche le joueur 1 très en bas	1 : Vrai, 0 : Faux	0
9	Player 2 Far Up	P2FU	Touche le joueur 2 très en haut	1 : Vrai, 0 : Faux	0
10	Player 2 Up	P2U	Touche le joueur 2 en haut	1 : Vrai, 0 : Faux	0
11	Player 2Middle	P2D	Touche le joueur 2 au milieu	1 : Vrai, 0 : Faux	0
12	Player 2 Down	P2D	Touche le joueur 2 en bas	1 : Vrai, 0 : Faux	0
13	Player 2 Far Down	P2FD	Touche le joueur 2 très en bas	1 : Vrai, 0 : Faux	0

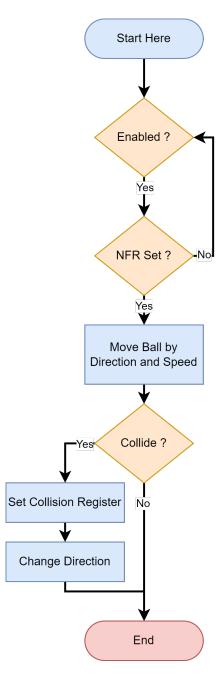
Table 6 – Description du registre Collision - 0x8 du périphérique BallPhysicsEngine



## 5 Logigrammes



 $\ensuremath{\mathrm{Figure}}$  3 – Logigramme C - Affichage



 $\ensuremath{\mathrm{Figure}}\ 4$  – Logigramme VHDL - Moteur physique



## 6 Planning

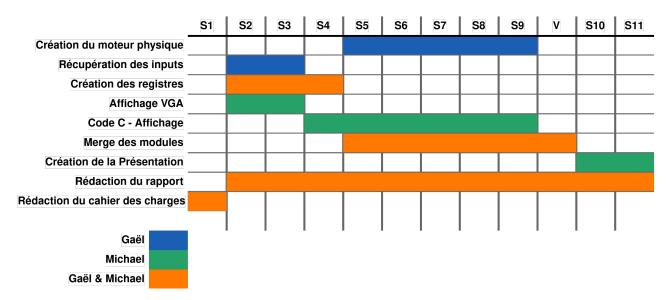


FIGURE 5 – Planning prévisionnel