**Основы статического временного анализа.**

**Часть 4: Source Synchronous** **Output Delay Constraint.**

**Введение.**

В статье представлен временной анализ передачи сигналов из FPGA во внешнее устройство. Рассмотрены теоретические основы анализа для двух вариантов защелкивания данных: по текущему и следующему фронту. Разобраны практические примеры создания временных ограничений. Показан способ решения проблем с временными ограничениями по *Setup* за счет инвертирования тактового сигнала и использования ODDR триггера.

1. **Передача данных для случая Source Synchronous.**

Данная статья частично опирается на материал, рассмотренный в предыдущих работах [1-2]. Предполагается, что читатель уже знаком с такими понятиями, как ограничение на максимальное (*Setup*) и минимальное (*Hold*) время распространения сигнала, запас (*Slack*) и т.д.

Ранее в [2] был представлен временной анализ передачи данных из FPGA во внешнее устройство в случае, когда тактовый сигнал формируется генератором, расположенным на плате (см. рисунке 1). Такой способ передачи называется System Synchronous.

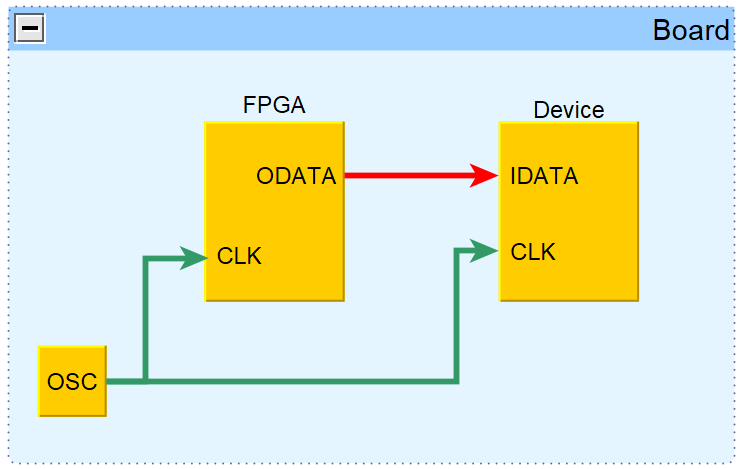


Рисунок 1. Соединение устройств на плате для случая System Synchronous.

В текущей статье будет рассмотрен другой способ, называемый Source Synchronous, при котором источник помимо данных также формирует тактовый сигнал (см. рисунке 2). В дальнейшем для краткости устройство, в которое из FPGA передаются данные и тактовый сигнал, будем иногда называть Device*.*

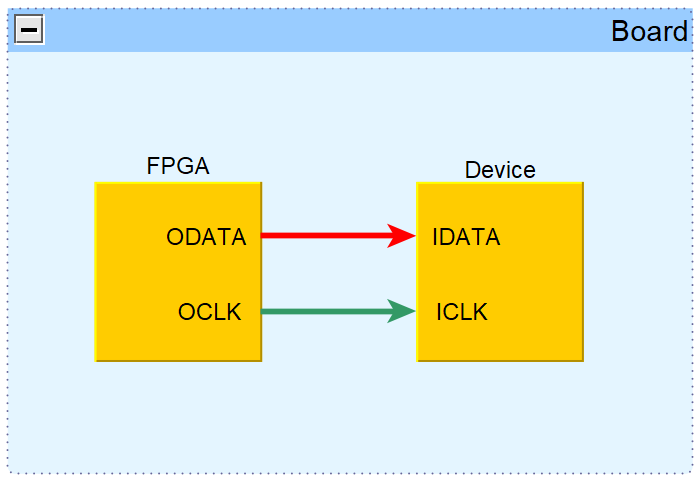


Рисунок 2. Соединение устройств на плате для случая Source Synchronous.

При передаче данных между FPGA и Device запускающий триггер располагается в FPGA, а защелкивающий – во внешнем устройстве. На рисунке 3 показан анализируемый путь, на который нанесены задержки сигналов. В случае Source Synchronous вместе с данными также передает тактовый сигнал, который тем или иным способом формируется внутри FPGA, например, с помощью PLL.

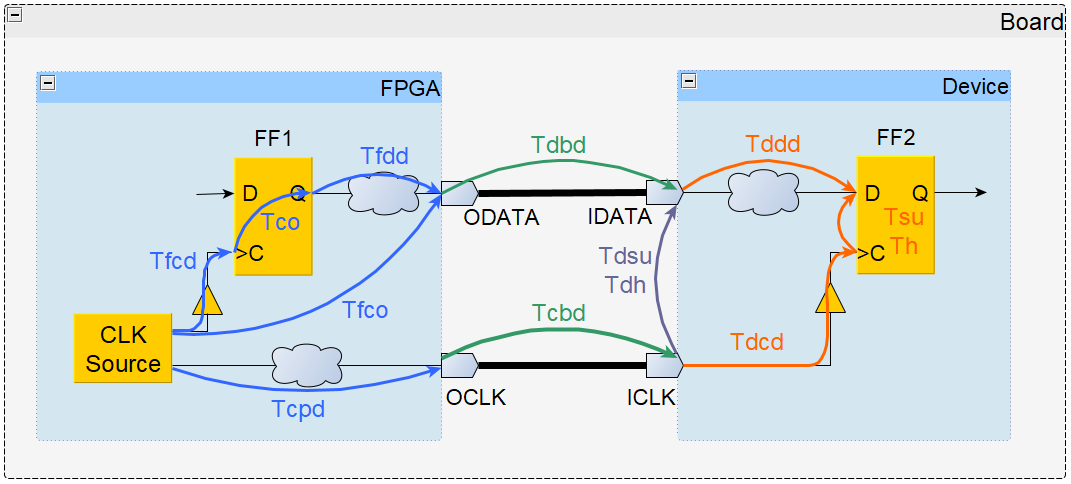


Рисунок 3. Путь с задержками для выходных данных и тактового сигнала.

Ниже даны определения задержек, представленных на рисунке 3.

* *Tdbd* (***D****ata* ***B****oard* ***D****elay*) – задержка распространения данных по дорожкам платы от FPGA до Device;
* *Tcbd* (***C****lock* ***B****oard* ***D****elay*) – задержка распространения тактового сигнала по дорожкам платы от FPGA до Device;
* *Tdcd* (***D****evice* ***C****lock* ***D****elay*) – задержка тактового сигнала от ножки ICLK Device до тактового входа защелкивающего триггера;
* *Tddd* (***D****evice* ***D****ata* ***D****elay*) – задержка распространения данных от ножки IDATA Device до защелкивающего триггера;
* *Tsu* (***S****et****U****p time*) – время установки защелкивающего триггера;
* *Th* (***H****old time*) – время удержания защелкивающего триггера;
* *Tcpd* (***C****lock to* ***P****in* ***D****elay*) – задержка тактового сигнала от места его формирования до ножки OCLK FPGA;
* *Tfcd* (***F****PGA* ***C****lock* ***D****elay*) – задержка тактового сигнала от места его формирования до тактового входа запускающего триггера;
* *Tco* (***C****lock to* ***O****utput*) – интервал времени между приходом фронта на тактовый вход триггера и появлением данных на его выходе Q;
* *Tfdd* (***F****PGA* ***D****ata* ***D****elay*) – задержка распространения данных от выходе Q запускающего триггера до ножки ODATA FPGA.

Период тактового сигнала будем обозначать *Tclk*. Оранжевым и зеленым цветом на рисунке 3 представлены задержки для участков пути, которые располагаются вне FPGA. Эти задержки необходимо указать временному анализатору Vivado.

1. **Максимальное время распространения.**

Для начала рассмотрим, каким образом проверяется выполнение ограничения на максимальное время распространения (*Setup*). Напомним, что временной анализ по *Setup* всегда проводится для самого пессимистичного случая, которому соответствует максимально задержанный запускающий фронт, максимально медленное распространение данных и максимально быстро распространяющийся защелкивающий фронт.

Глядя на рисунок 3, найдем фактическое время прибытия данных, как сумму задержек распространения запускающего фронта и данных

где *Tfco\_max* (***F****PGA* ***C****lock to* ***O****utput time*) – временной интервал между формированием фронта и появлением данных на выходе FPGA.

В дальнейшем будут рассмотрены два варианта передачи данных между FPGA и Device. В первом случае данные будет запускаться из FPGA по одном фронту, а защелкиваться в Device – по следующему. Во втором случае данные будут запускаться и защелкиваться одним и тем же фронтом тактового сигнала. Чтобы описать оба этих варианта введем дополнительную переменную *Tccd\_setup* (***C****apture* ***C****lock* ***D****elay*), которая задает задержку между появлением запускающего и защелкивающего фронта.

До того, как к защелкивающему триггеру придет фронт, данные уже должны быть стабильны на его входе в течении времени *Tsu*. Поэтому требуемое время прибытия данных равно разнице между суммарной задержкой защелкивающего фронта и временем удержания триггера:

где *Tclk\_delay\_min* – задержка распространения фронта от его источника в FPGA до входа защелкивающего триггера в Device (см. рисунок 3).

Уравнение для *Slack* при анализе по *Setup* имеет вид [1]:

Подставим в него уравнения (1) и (2) и получим:

где *Tdsu (****D****evice* ***S****e****T****up)* – время установки для данных на входе IDATA Device относительно тактового входа ICLK.

Объединим все слагаемые, описывающие задержки вне FPGA, в одну переменную и получим выражения для *Slack* при анализе по *Setup*:

1. **Минимальное время распространения.**

Теперь рассмотрим, как выполняется проверка ограничения на минимальное время распространения (*Hold*). При анализе по *Hold* считается, что задержки для запускающего фронта и данных имеют минимальное значение, а для защелкивающего фронта – максимальное.

По аналогии с рассмотренным ранее анализом по *Setup* запишем уравнения для фактического времени прибытия данных:

Далее найдем требуемое время прибытия данных. Для этого нужно рассчитать максимальную задержку распространения защелкивающего фронта и добавить к ней время удержания триггера [1]:

где *Tccd\_hold* – временной интервал между текущим запускающим и предыдущим защелкивающим фронтами тактового сигнала.

Уравнение для *Slack* при анализе по *Hold* имеет вид:

С учетом полученных ранее результатов имеем:

где *Tdh (****D****evice* ***H****old)* – время удержания для данных на входе IDATA Device относительно тактового входа ICLK (см. рисунок 3).

Объединим все задержки вне FPGA в одну переменную и получим окончательное выражение для *Slack* при анализе по *Hold*:

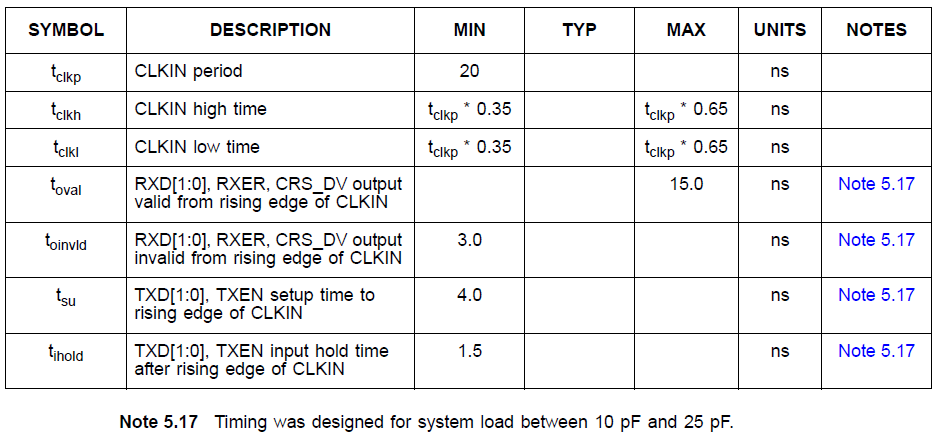
1. **Пример с защелкивание данных по следующему фронту.**

Для начала разберем ситуацию, когда данные запускаются из FPGA одним фронтом тактового сигнала, а защелкиваются следующим. В этом случае значение *Tccd\_setup* будет равно периоду тактового сигнала *Tclk*. Также так как текущий запускающий и предыдущий защелкивающий фронты появляются в одни и тот же момент времени значение *Tccd\_hold* будет равно нулю.

В этом случае уравнения (3) и (4) примут вид:

Все задержки вне FPGA объединены в слагаемых *Tfpga\_ext\_setup* и *Tfpga\_ext\_hold* и их необходимо указать Vivado с помощью следующих ограничений:

В качестве практического примера рассмотрим передачу данных по RMII из FPGA в микросхему Ethernet PHY LAN8740A [3]. На рисунке 4 приведены таблица со значениями задержек и временная диаграмма сигналов из datasheet на LAN8740A. Для краткости ограничения будут продемонстрированы для одного выходного порта FPGA, который подключен к ножке TXD[0] микросхемы LAN8740A.



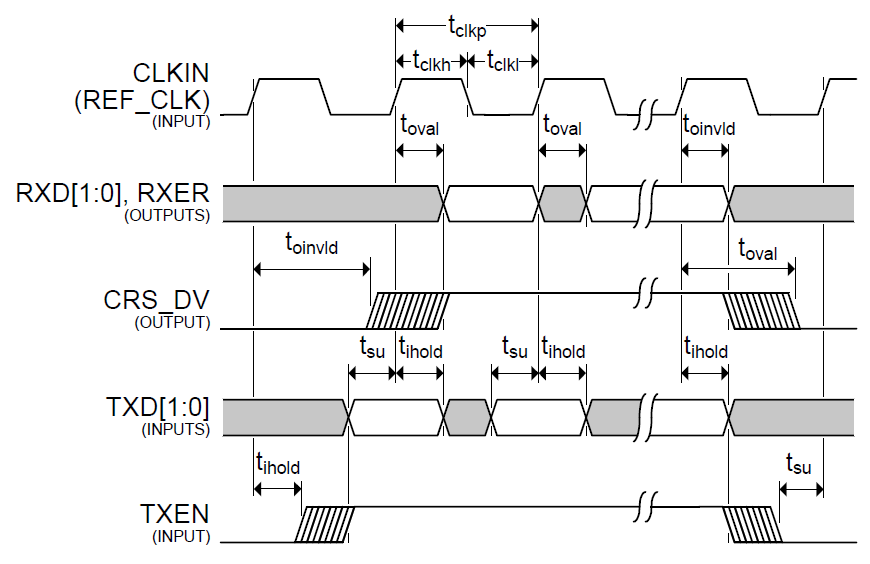


Рисунок 4. Задержки и временные диаграммы для LAN8740A.

В FPGA загрузим простой проект, состоящий из единственного триггера (см. рисунок 5). Этого вполне достаточно для демонстрации того, как в Vivado проводится временной анализ для выходных сигналов. Ниже показано описание проекта на System Verilog:

module top (

    input  logic i\_clk,

    input  logic i\_data,

    output logic o\_clk,

    output logic o\_data

);

    always\_ff @(posedge i\_clk)

        o\_data <= i\_data;

    assign o\_clk = i\_clk;

endmodule

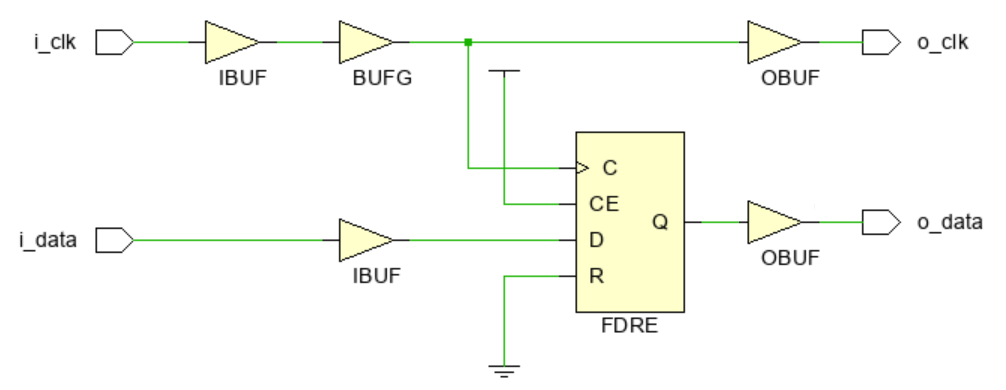


Рисунок 5. Схема FPGA проекта.

Будем считать, что минимальные и максимальные задержки распространения данных и тактового сигнала по дорожкам печатной платы известны. В качестве примера примем следующие значения в наносекундах: *Tdbd\_max* = 0.15, *Tdbd\_min* = 0.1, *Tcbd\_max* = 0.12 и *Tcbd\_min* = 0.07. Эти значения заносятся в файл с временными ограничениями (xdc-файл):

# минимальное и максимальное время распространения данных по дорожкам платы

set Tdbd\_max 0.15

set Tdbd\_min 0.1

# минимальное и максимальное время распространения тактового

# сигнала по дорожкам платы

set Tcbd\_max 0.12

set Tcbd\_min 0.07

Выходной тактовый сигнала на ножке o\_clk является копией сигнала, поступающего на ножку i\_clk, поэтому их периоды совпадают и равны *Tclk*. Из рисунка 4 находим период тактовый сигналов, а также время установки *Tdsu* и удержания *Tdh* для LAN8740A. Эти значения также внесем в xdc-файл и сразу создадим ограничение на период тактового сигнала, поступающего в FPGA через порт i\_clk:

# период тактового сигнала

set Tclk 20

# время установки и удержания для микросхемы LAN8740A

set Tdsu 4.0

set Tdh 1.5

# ограничение на период входного тактового сигнала

create\_clock -period $Tclk -name i\_clk [get\_ports i\_clk]

Новый тактовый сигнал всегда создается из уже существующего (опорного), например, с помощью PLL или деления частоты на основе счетчика. Несмотря на то, что мы никак не изменяем входной сигнал с ножки i\_clk, считается, что для тактирования микросхемы LAN8740A на ножке o\_clk FPGA создается новый тактовый сигнал и, чтобы он мог учувствовать во временном анализе, его параметры нужно указать Vivado. Для описания временных ограничений на тактовые сигналы, формируемые внутри FPGA, используется команда *create\_generated\_clock*:

# ограничение на период выходного тактового сигнала

create\_generated\_clock -name o\_clk -source [get\_ports i\_clk]

-divide\_by 1 [get\_ports o\_clk]

С помощью ключа -*source* указывается источник опорного сигнала, а с помощью ключа -*divide\_by* – на сколько делится частота опорного сигнала. В нашем случае опорный сигнал появляется на ножке FPGA i\_clk, поэтому для флага –*source* указывается конструкция *[get\_ports i\_clk]*. Так как периоды опорного и создаваемого сигналов совпадают, значение флага *-divide\_by* равно единице. С помощью флага *-name* указывается имя формируемого тактового сигнала, а конструкция *[get\_ports o\_clk]* указывает место, которое считается его источником.

Теперь осталось создать ограничения на максимальное и минимальное время распространения выходного сигнала o\_data. Для этого воспользуемся формулами (6) и запишем в xdc-файл следующие команды:

# временные ограничение для выходного сигнала o\_data

set\_output\_delay -clock o\_clk -max [expr $Tdbd\_max - $Tcbd\_min + $Tdsu]

[get\_ports o\_data]

set\_output\_delay -clock o\_clk -min [expr $Tdbd\_min - $Tcbd\_max - $Tdh]

[get\_ports o\_data]

Обратите внимание, что флагу -*clock* присвоено имя тактового сигнала o\_clk, созданного ранее с помощью команды *create\_generated\_clock*. Более подробно о назначении других флагов можно прочитать в [2].

Полное содержимое xdc-файла представлено ниже:

# период тактового сигнала

set Tclk 20

# время установки и удержания для микросхемы LAN8740A

set Tdsu 4.0

set Tdh 1.5

# минимальное и максимальное время распространения данных по дорожкам платы

set Tdbd\_max 0.15

set Tdbd\_min 0.1

# минимальное и максимальное время распространения тактового сигнала по дорожкам платы

set Tcbd\_max 0.12

set Tcbd\_min 0.07

# ограничение на период входного тактового сигнала

create\_clock -period $Tclk -name i\_clk [get\_ports i\_clk]

# ограничение на период выходного тактового сигнала

create\_generated\_clock -name o\_clk -source [get\_ports i\_clk] -divide\_by 1 [get\_ports o\_clk]

# временные ограничение для выходного сигнала o\_data

set\_output\_delay -clock o\_clk -max [expr $Tdbd\_max - $Tcbd\_min + $Tdsu] [get\_ports o\_data]

set\_output\_delay -clock o\_clk -min [expr $Tdbd\_min - $Tcbd\_max - $Tdh]  [get\_ports o\_data]

Рассмотрим, как введенные ограничения будут отражены во временных отчетах, полученных после размещения и трассировки проекта. Для краткости в дальнейшем будут рассматриваться только ограничения по *Setup*.

На рисунке 6 представлен раздел *Summary* временного отчета, из строки с именем *Source* которого можно увидеть, что путь внутри FPGA начинается на тактовом входе триггера o\_data\_reg и тактовый сигнал i\_clk является запускающим. Из строки *Destination* видно, что путь заканчивается на выходной ножке o\_data, а данные защелкиваются по сигналу o\_clk. Положительное значение *Slack*, равное 10.763 нс, указывает на то, что временные ограничения выполнены.

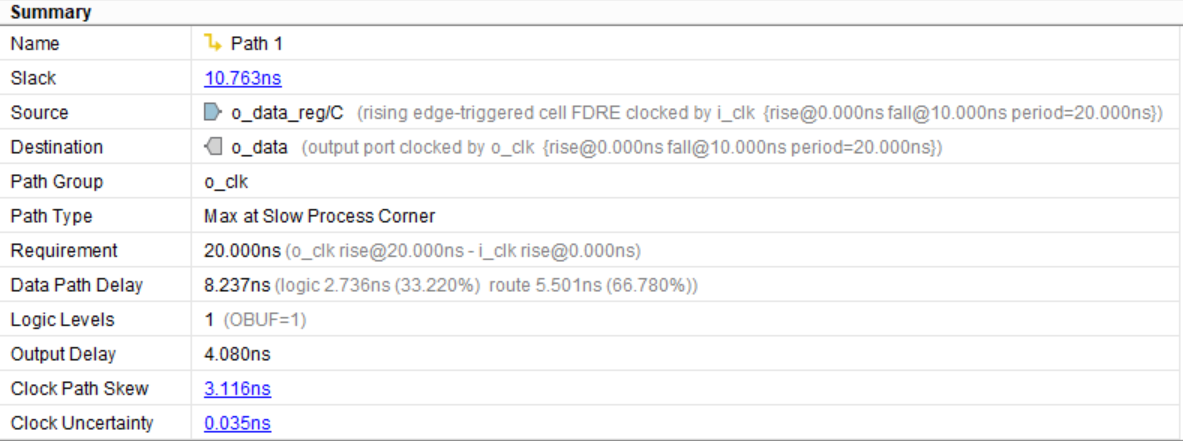


Рисунок 6. Раздел Summary для анализа по Setup.

На рисунке 7 представлены задержки распространения для запускающего фронта и данных. Можно увидеть, что фронт опорного сигнала появляется в нулевой момент времени и проходит через входной и тактовый буферы. Через 4.392 нс он достигает тактовой ножки триггера и запускает передачу данных. В свою очередь данные распространяются через выходной буфер и попадают на ножку FPGA o\_data в момент времени 12.628 нс.

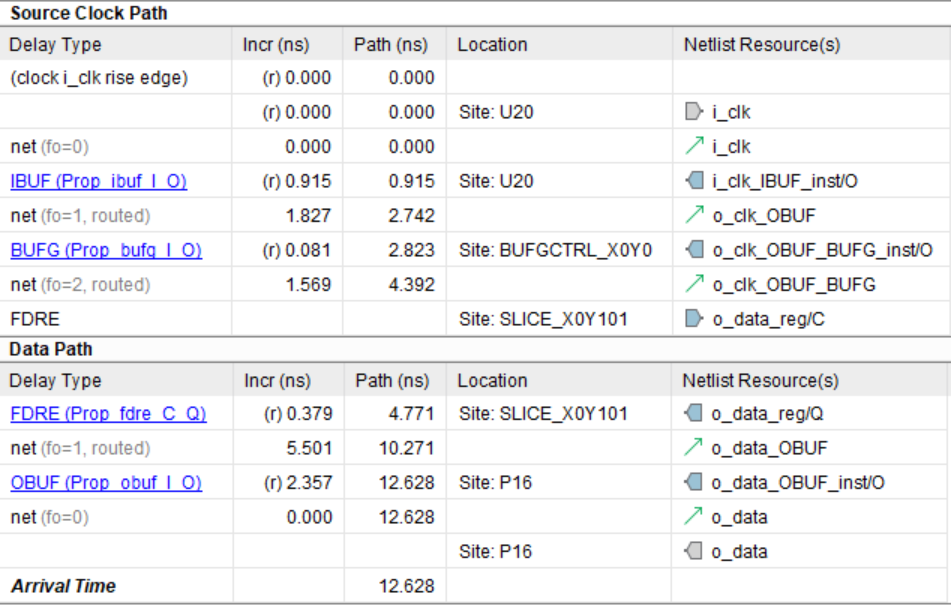


Рисунок 7. Задержки запускающего фронта и данных.

Как видно из рисунка 8, защелкивающий фронт формируется из фронта опорного сигнала, который появляется на ножке i\_clk FPGA в момент времени 20 нс. Этот фронт распространяется через входной, тактовый и выходной буферы и появляется на ножке o\_clk FPGA, когда время равно 27.214 нс.

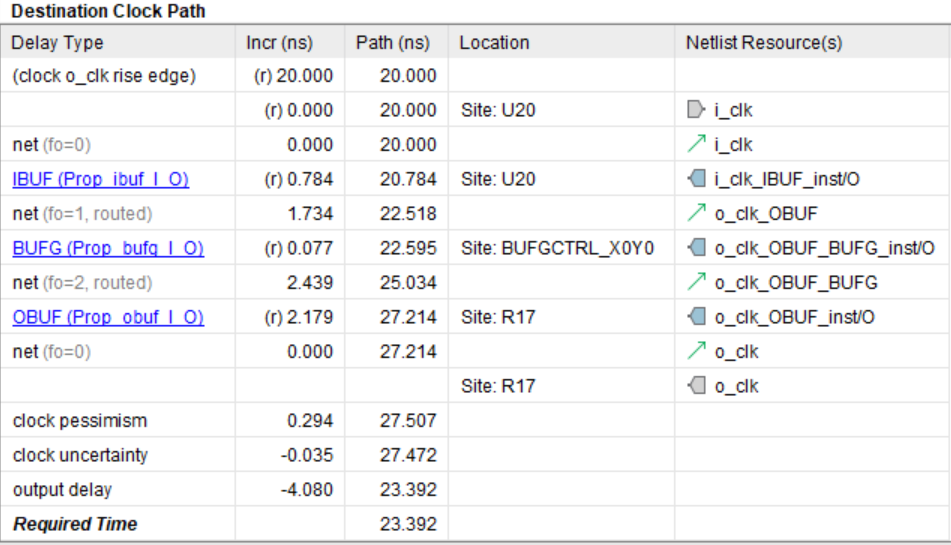


Рисунок 8. Задержки защелкивающего фронта.

Задержки распространения данных и тактового сигнала по дорожкам печатной платы, а также время установки для LAN8740A описываются с помощью слагаемого *output delay*, равного 4.0+0.15–0.07=4.08 нс. Учитывая неопределенность и пессимизм для тактового сигнала, получаем, что данные должны появиться на ножке o\_data FPGA не позже, чем через 23.392 нс после запускающего фронта на ножке i\_clk. Вычитая из этого значения фактическое время прибытия данных, получаем 23.392–12.628=10.764 нс, что соответствует величине *Slack* из рисунка 6.

В предыдущем примере все задержки вне FPGA были объединены в одно слагаемое, что может усложнить создание ограничений. Часть задержек вносятся с положительными знаками, а часть – с отрицательными. За этим нужно внимательно следить, чтобы не запутаться и не совершить ошибку. Можно немного упростить себе жизнь, если задержки распространения тактового сигнала указывать отдельно с помощью команды *clock\_latency*. Для нашего примера следует внести в xdc-файл следующие команды:

# задержки распространения тактового сигнала от FPGA до LAN8740A

set\_clock\_latency -min $Tcbd\_min [get\_clocks o\_clk]

set\_clock\_latency -max $Tcbd\_max [get\_clocks o\_clk]

С помощью флагов *-max* и *-min* задается минимальная (*Tcbd\_min*) и максимальная (*Tcbd\_max*) задержки распространения тактового сигнала с выхода o\_clk FPGA до микросхемы LAN8740A. Так как эти задержки уже указаны, их нужно брать из уравнений (6), которые теперь примут вид:

Полное содержимое xdc-файла представлено ниже:

# период тактового сигнала

set Tclk 20

# время установки и удержания для микросхемы LAN8740A

set Tdsu 4.0

set Tdh 1.5

# минимальное и максимальное время распространения данных по дорожкам платы

set Tdbd\_max 0.15

set Tdbd\_min 0.1

# минимальное и максимальное время распространения тактового сигнала по дорожкам платы

set Tcbd\_max 0.12

set Tcbd\_min 0.07

# ограничение на период входного тактового сигнала

create\_clock -period $Tclk -name i\_clk [get\_ports i\_clk]

# ограничение на период выходного тактового сигнала

create\_generated\_clock -name o\_clk -source [get\_ports i\_clk]

 -divide\_by 1 [get\_ports o\_clk]

# задержки распространения тактового сигнала от FPGA до LAN8740A

set\_clock\_latency -min $Tcbd\_min [get\_clocks o\_clk]

set\_clock\_latency -max $Tcbd\_max [get\_clocks o\_clk]

# временные ограничение для выходного сигнала o\_data

set\_output\_delay -clock o\_clk -max [expr $Tdbd\_max + $Tdsu] [get\_ports o\_data]

set\_output\_delay -clock o\_clk -min [expr $Tdbd\_min - $Tdh]  [get\_ports o\_data]

Задержки для защелкивающего фронта представлены на рисунке 9. Можно увидеть, что в отчете появилась дополнительная строка *ideal clock network latency*, которая отдельно указывает задержку распространения тактового сигнала от FPGA до LAN8740A. В все остальные задержки останутся теми же, что и на рисунках 6-8.

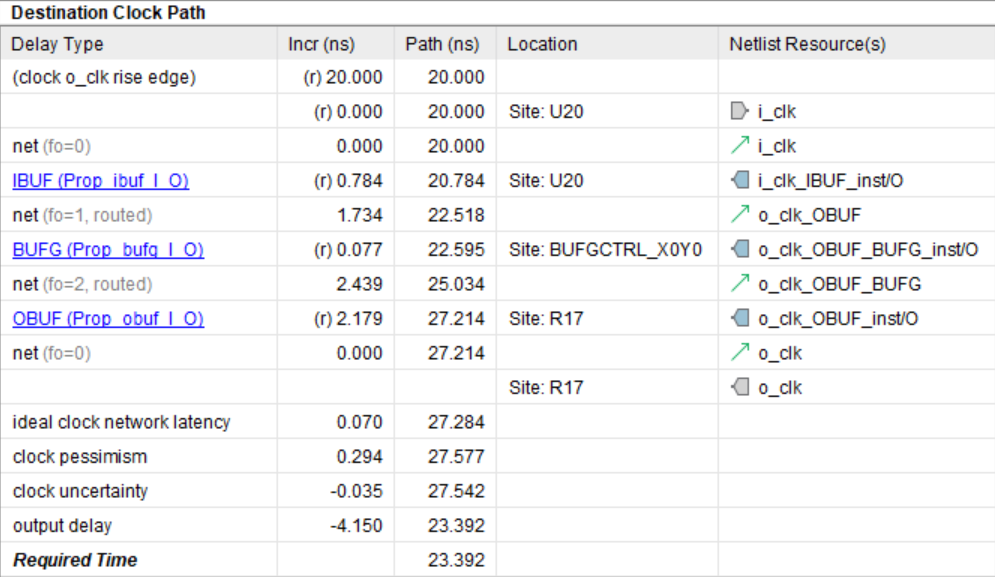


Рисунок 9. Задержки защелкивающего фронта.

Заметим также, что соотношения (7) можно обнаружить в Vivado Language Templates, если открыть вкладку XDC:

#  Rising Edge Source Synchronous Outputs

#

#  Setup and hold requirements for the destination device and board

# trace delays are known.

#

# forwarded         \_\_\_\_                      \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

# clock                 |\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_|                   |\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

#                                            |

#                                     tsu    |    thd

#                                <---------->|<--------->

#                                \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_|\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

# data @ destination    XXXXXXXXX\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_XXXXX

set fwclk        <clock-name>;     # forwarded clock name

set tsu          0.000;            # destination device setup time requirement

set thd          0.000;            # destination device hold time requirement

set trce\_dly\_max 0.000;            # maximum board trace delay

set trce\_dly\_min 0.000;            # minimum board trace delay

set output\_ports <output\_ports>;   # list of output ports

# Output Delay Constraints

set\_output\_delay -clock $fwclk -max [expr $trce\_dly\_max + $tsu]

[get\_ports $output\_ports];

set\_output\_delay -clock $fwclk -min [expr $trce\_dly\_min - $thd]

[get\_ports $output\_ports];

Выходной тактовый сигнал FPGA, который в наших обозначениях имеет имя o\_clk, называется fwclk (forwarded clock). Максимальные (*Tdbd\_max*) и минимальные (*Tdbd\_min*) задержки распространения данных по дорожкам платы обозначены, как trce\_dly\_max и trce\_dly\_min. Задержки tsu и thd соответствуют времени установки и удержания для микросхемы LAN8740A.

1. **Пример с защелкивание данных по текущему фронту.**

Рассмотрим второй вариант, при котором данные запускаются и защелкиваются одним и тем же тактовым фронтом. В этом случае защёлкивающий и запускающий фронты появляются одновременно, поэтому значение *Tccd\_setup* равно нулю. Также теперь предыдущий защелкивающий фронт появляется на одни период раньше текущего запускающего фронта, значит задержка между ними равна *Tccd\_hold* = *–Tclk*. С учетом всего вышесказанного уравнения (3) и (4) примут вид:

Важно отметить, что Vivado в время проведения временного анализа всегда считает, что данные запускаются одним тактовым фронтом, а   
защелкиваются – следующим. По этой причине при расчете значения *Slack* будут использоваться уравнения (5) из предыдущего раздела.

Уравнение (8) для анализа по *Hold* отличается от (5) только наличием дополнительного слагаемого *Tclk*. В уравнении для *Setup* наоборот отсутствует слагаемое *Tclk*. Добавим и вычтем это слагаемое и получим следующее уравнение для анализа по *Setup*:

Введем новое обозначения и представим уравнения (8) в следующем виде:

Полученные результаты с точностью до обозначений совпадают с уравнениями (5). Теперь с учетом предыдущего раздела можем записать выражения для временных ограничений для выходных данных:

В качестве примера опять рассмотрим передачу данных из FPGA в микросхему LAN8740A по RMII. Будем использовать те же самые значения задержек для данных и тактового сигнала. xdc-файл почти не изменится по сравнению с предыдущим случаем за исключением команды *set\_output\_delay*. Его содержимое представлено ниже:

# период тактового сигнала

set Tclk 20

# время установки и удержания для микросхемы LAN8740A

set Tdsu 4.0

set Tdh 1.5

# минимальное и максимальное время распространения данных по дорожкам платы

set Tdbd\_max 0.15

set Tdbd\_min 0.1

# минимальное и максимальное время распространения тактового сигнала по дорожкам платы

set Tcbd\_max 0.12

set Tcbd\_min 0.07

# ограничение на период входного тактового сигнала

create\_clock -period $Tclk -name i\_clk [get\_ports i\_clk]

# ограничение на период выходного тактового сигнала

create\_generated\_clock -name o\_clk -source [get\_ports i\_clk] -divide\_by 1 [get\_ports o\_clk]

# задержки распространения тактового сигнала от FPGA до LAN8740A

set\_clock\_latency -min $Tcbd\_min [get\_clocks o\_clk]

set\_clock\_latency -max $Tcbd\_max [get\_clocks o\_clk]

# временные ограничение для выходного сигнала o\_data

set\_output\_delay -clock o\_clk -max [expr $Tclk + $Tdbd\_max + $Tdsu]

[get\_ports o\_data]

set\_output\_delay -clock o\_clk -min [expr $Tclk + $Tdbd\_min - $Tdh]

[get\_ports o\_data]

Проведем размещение и трассировку проекта и рассмотрим результаты для анализа по *Setup*. На рисунке 10 представлен раздел *Summary.* Отрицательное значение *Slack* указывает на нарушение временных ограничений. Чтобы выяснить источник проблемы, изучим задержки распространения данных и тактового сигнала, показанные на рисунках 11 и 12.

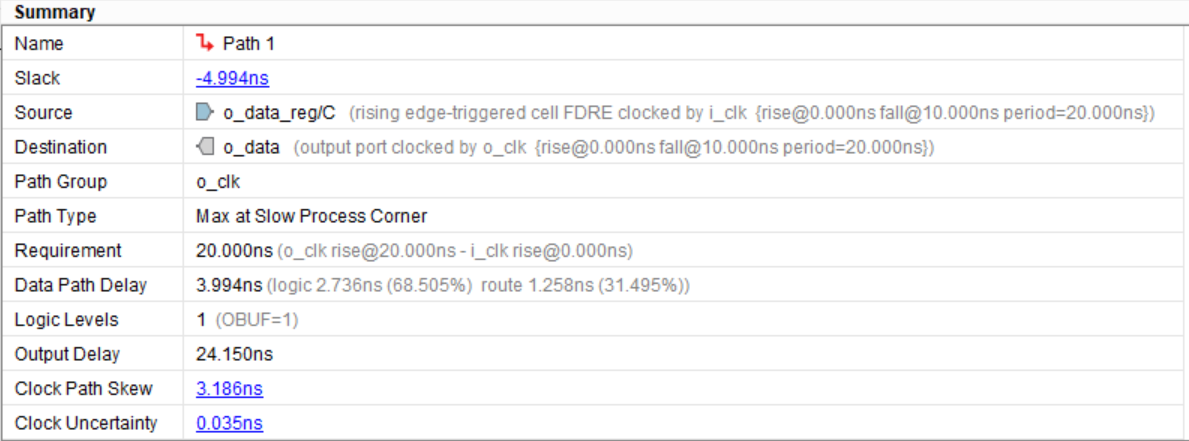


Рисунок 10. Раздел Summary для анализа по Setup.

Из рисунка 11 видно, что фронт опорного сигнала появляется на ножке i\_clk в нулевой момент времени, распространяется до триггера o\_data\_reg и запускает передачу данных. В результате спустя 8.363 нс после поступления фронта данные достигнут выходной ножки o\_data FPGA.

Далее с помощью рисунка 12 находим, что фронт опорного сигнала, из которого будет сформирован защелкивающий фронт на выходе o\_clk, появляется через 20 нс, то есть спустя один период. Как уже упоминалось, это связано с тем, что Vivado при проведении временного анализа считает, что данные запускаются одним фронтом, а защелкиваются – следующим. После распространения через буферы защелкивающий фронт достигнет ножки o\_clk FPGA в момент времени равный 27.214 нс.

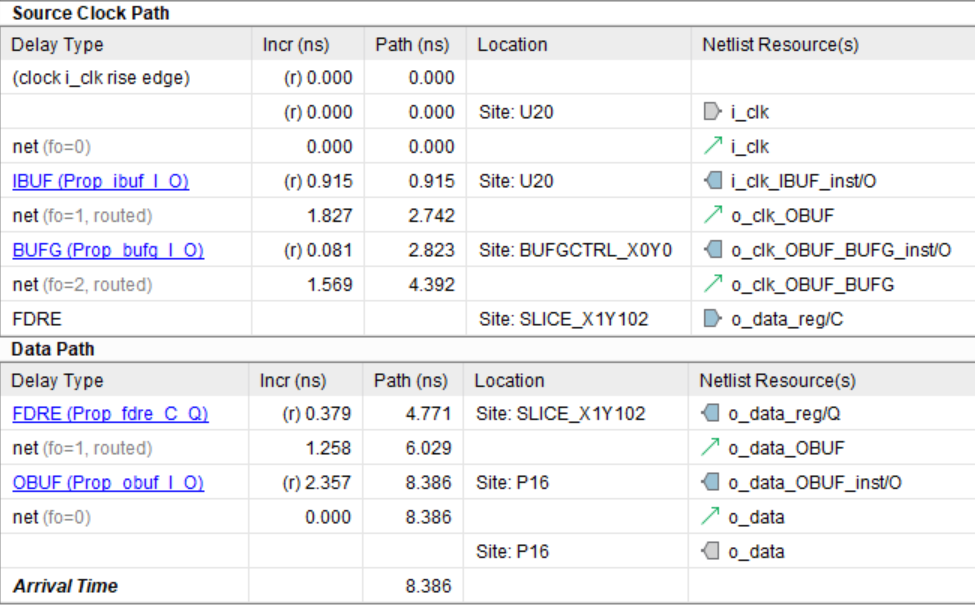


Рисунок 11. Задержки запускающего фронта и данных.

Если сравнить значение *output delay*, равное -24.15 нс, его со значением на рисунке 9, то увидим, что они различаются на как раз 20 нс. За счет этой разницы компенсируется задержка появления защелкивающего фронта в первой строке рисунка 12. С учетом неопределённости и пессимизма тактового сигнала получаем, что данные должны достигнуть ножки o\_data FPGA в момент времени 3.392 нс. Фактическое же время прибытия данных равно 8.386 нс. Это на 4.994 нс позже, чем требуется, то есть данные распространяются слишком медленно.

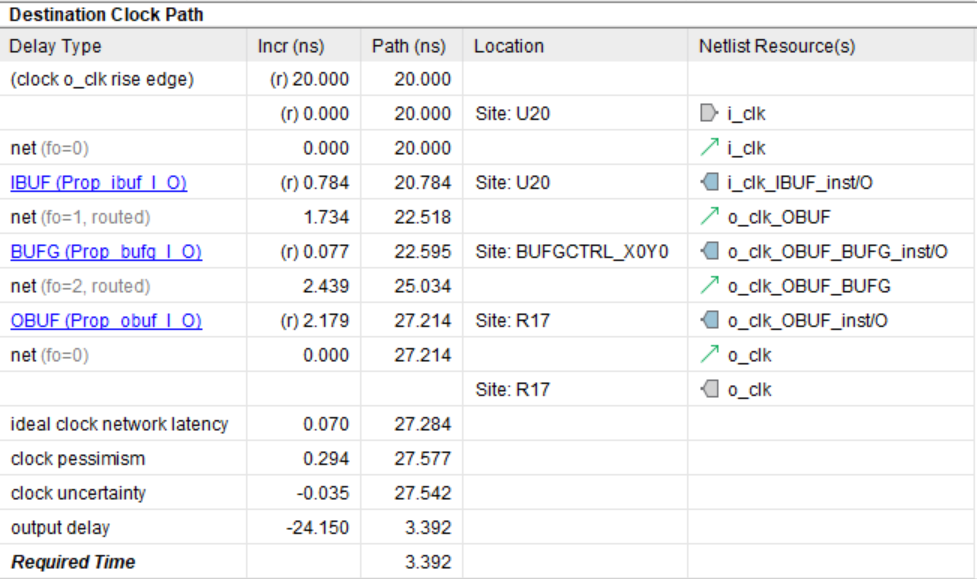


Рисунок 12. Задержки защелкивающего фронта.

Решение этой проблемы будет представлено в следующем разделе, а пока давайте рассмотрим еще один способ создания временных ограничений на выходные сигналы FPGA. Иногда бывает удобно вводить ограничения в виде задержек между данными и тактовым сигналом, измеренных на ножках FPGA. Такой подход называется FPGA Centric. Для анализа по *Setup* будем считать, что тактовый сигнал распространяются максимально быстро, а данные – максимально медленно, поэтому тактовый фронт появляется раньше данных. Введем переменную *Tare\_skew* (***A****fter* ***R****ising* ***E****dge*) и из рисунка 3 получим:

Возвращаясь к уравнениям (8), запишем выражение для *Slack\_setup* в виде:

Значение *Tfpga\_ext\_setup* задается конфигурацией печатной платы и внешними к FPGA микросхемами. С его помощью можно оценить предельно допустимое значение *Tare\_skew*, при котором временные ограничения все еще будут выполняться. Это соответствует ситуации, когда значение *Slack\_setup* равно нулю. Тогда получаем, что:

Теперь рассмотрим задержки для анализа по *Hold*. Будем считать, что тактовый сигнал распространяются максимально медленно, а данные – максимально быстро, и введем переменную *Tbre\_skew* (***B****efore* ***R****ising* ***E****dge*):

Если провести аналогичные рассуждения и приравнять значение *Slack\_hold* в уравнении (8) к нулю, то получим:

В итоге, если подставить полученные результаты в уравнения (9), то ограничения на выходной сигнал FPGA можно записать виде:

Эти соотношения также присутствуют в Vivado Language Templates:

#  Rising Edge Source Synchronous Outputs

#

#  Source synchronous output interfaces can be constrained either by the

# max data skew relative to the generated clock or by the destination

# device setup/hold requirements.

##

# forwarded                \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

# clock        \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_|             |\_\_\_\_\_\_\_\_\_

#                         |

#                 bre\_skew|are\_skew

#                 <------>|<------>

#           \_\_\_\_\_\_        |        \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

# data      \_\_\_\_\_\_XXXXXXXXXXXXXXXXX\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_XXXXX

#

set fwclk           <clock\_name>;   # forwarded clock name

set fwclk\_period    <period\_value>; # forwarded clock period

set bre\_skew        0.000;          # skew requirement before rising edge

set are\_skew        0.000;          # skew requirement after rising edge

set output\_ports    <output\_ports>; # list of output ports

# Output Delay Constraints

set\_output\_delay -clock $fwclk -max [expr $fwclk\_period - $are\_skew]

[get\_ports $output\_ports];

set\_output\_delay -clock $fwclk -min $bre\_skew [get\_ports $output\_ports];

1. **Инвертирование тактового сигнала.**

Рассмотрим один из возможных вариантов решения проблемы с нарушением временных ограничений из предыдущего раздела. Отрицательное значение *Slack\_setup* указывает, что данные распространяются слишком медленно. Чтобы данные успели достичь защелкивающего триггера, можно ввести в дополнительную задержку для тактового сигнала. Для этого нужно выполнить инверсию тактового сигнала перед его выдачей на выходную ножку FPGA.

После инвертора фронты такового сигнала превратятся в спады, а спады – во фронты. По отношению к текущему фронту ближайший спад появляется спустя половину периода. После инверсии этот превратится во фронт и попадет на выходную ножку FPGA. Если считать, что период равен 20 нс, то с помощью таких преобразований мы фактически дополнительно задерживаем тактовый сигнал на 10 нс.

Код проекта FPGA с внесенными изменениями представлен ниже, а на рисунке 13 показана его схема. Можно увидеть, что в схеме появился дополнительный LUT, выполняющий инверсию тактового сигнала перед его выдачей на ножку o\_clk FPGA.

module top\_2 (

    input  logic i\_clk,

    input  logic i\_data,

    output logic o\_clk,

    output logic o\_data

);

    always\_ff @(posedge i\_clk)

        o\_data <= i\_data;

    assign o\_clk = ~i\_clk;

endmodule

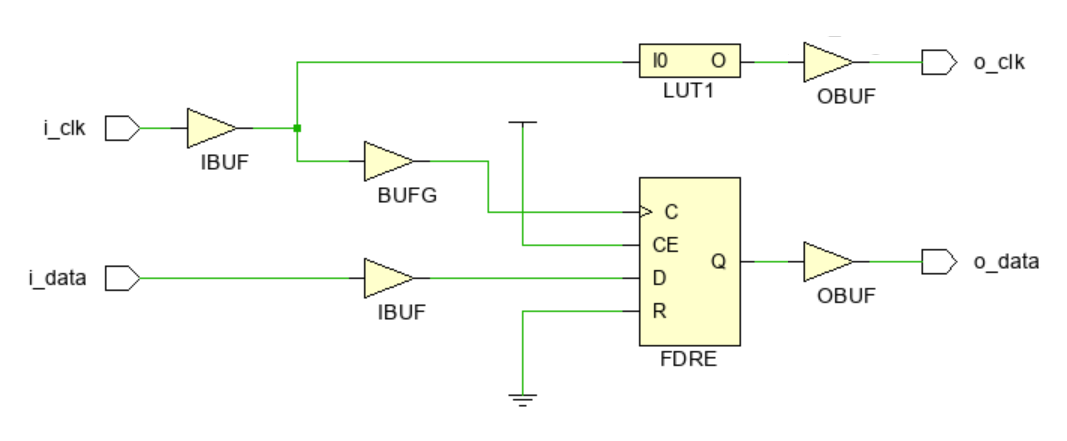


Рисунок 13. Обновленная схема FPGA проекта.

О всех действиях, которые выполняются при формировании выходного тактового сигнала, необходимо сообщить Vivado. Для этого в команду *create\_generated\_clock* нужно добавить флаг -*inverted*, указывающий, на инверсию сигнала. Полное содержимое xdc-файла представлено ниже:

# период тактового сигнала

set Tclk 20

# время установки и удержания для микросхемы LAN8740A

set Tdsu 4.0

set Tdh 1.5

# минимальное и максимальное время распространения данных по дорожкам платы

set Tdbd\_max 0.15

set Tdbd\_min 0.1

# минимальное и максимальное время распространения тактового сигнала

set Tcbd\_max 0.12

set Tcbd\_min 0.07

# ограничение на период входного тактового сигнала

create\_clock -period $Tclk -name i\_clk [get\_ports i\_clk]

# ограничение на период выходного тактового сигнала

create\_generated\_clock -name o\_clk -source [get\_ports i\_clk] -invert -divide\_by 1 [get\_ports o\_clk]

# задержки распространения тактового сигнала от FPGA до LAN8740A

set\_clock\_latency -min $Tcbd\_min [get\_clocks o\_clk]

set\_clock\_latency -max $Tcbd\_max [get\_clocks o\_clk]

# временные ограничение для выходного сигнала o\_data

set\_output\_delay -clock o\_clk -max [expr $Tdbd\_max + $Tdsu] [get\_ports o\_data]

set\_output\_delay -clock o\_clk -min [expr $Tdbd\_min - $Tdh]  [get\_ports o\_data]

На рисунке 14 представлены задержки распространения защелкивающего фронта при анализе по *Setup*. Можно увидеть, что теперь дополнительная задержка перед появлением фронта составляет 10 нс, то есть половину периода тактового сигнал.

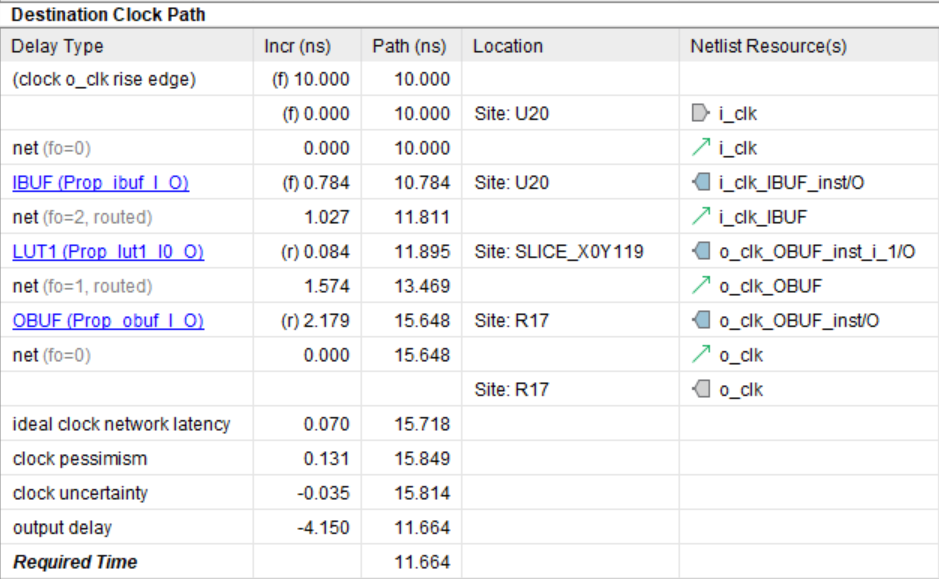


Рисунок 14. Задержки защелкивающего фронта.

Также обратите внимание, что несмотря на то, что мы защелкиваем данные текущим фронтом, в xdc-файле в командах *set\_output\_delay* отсутствуют слагаемые *Tclk* (см. уравнения 9). Напомним, что эти слагаемые вводились для компенсации задержки в *Tclk* нс, которую Vivado автоматически добавлял для защелкивающего фронта. В данном случае эта задержка отсутствует. Также, как видно из рисунка 15, теперь *Slack* имеет положительное значение, а значит временные ограничения выполнены.

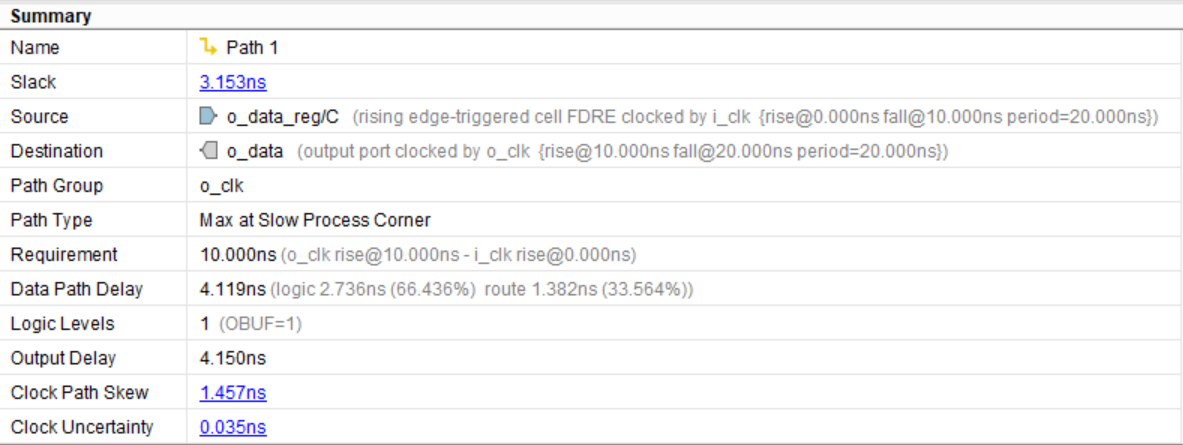


Рисунок 15. Раздел Summary для анализа по Setup.

1. **Использование ODDR триггера.**

Рассмотренный ранее способ инвертирования тактового сигнала с использованием LUT по ряду причин не является лучшим решением. Для формирования выходного тактового сигнала рекомендуется использовать DDR триггер. В кристаллах фирмы Xilinx такой триггер находится в IO Block и его можно задействовать в своем проекте с помощью примитива ODDR [4]. Ниже представлен код FPGA проекта, в котором используется ODDR, а на рисунке 16 его схема.

module top\_3 (

    input  logic i\_clk,

    input  logic i\_data,

    output logic o\_clk,

    output logic o\_data

);

    always\_ff @(posedge i\_clk)

        o\_data <= i\_data;

    ODDR ODDR\_reg (

        .C(i\_clk),

        .D1(1'b0),

        .D2(1'b1),

        .Q(o\_clk),

        .CE(1'b1),

        .R((1'b0),

        .S((1'b0)

    );

endmodule

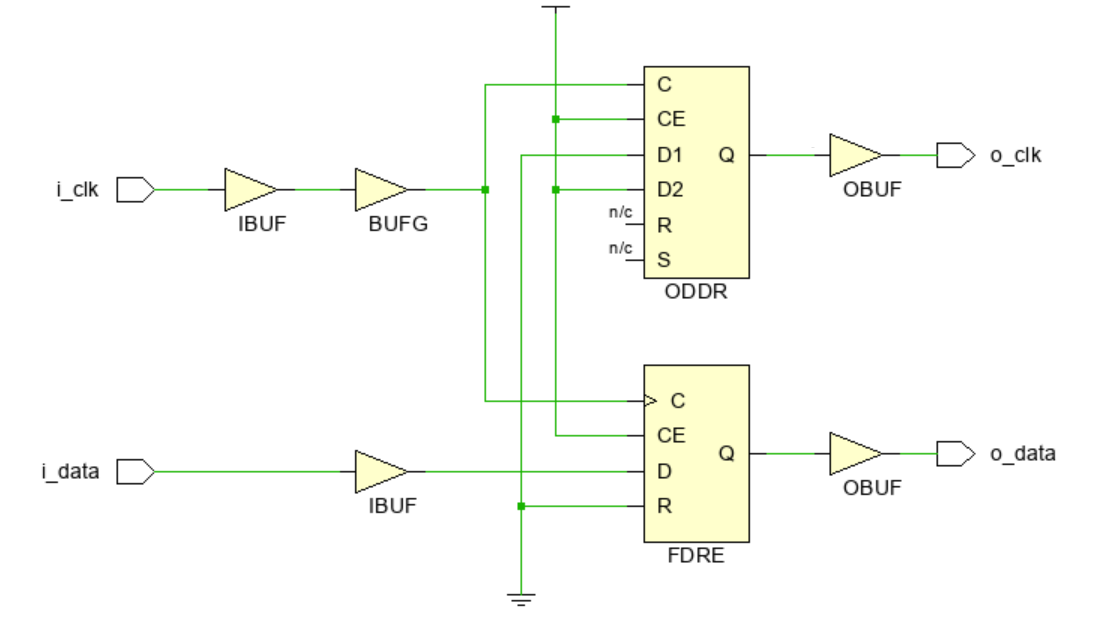


Рисунок 16. Схема FPGA проекта с ODDR.

Отметим некоторые моменты, на которые следует обратить внимание. На тактовый вход C ODDR поступает тактовый сигнал с ножки i\_clk FPGA. В качестве выходного тактового сигнала FPGA выступает сигнал с выхода Q ODDR. По каждому фронту на входе C сигнал со входа D1 передается на выход Q. В свою очередь сигнал со входа D2 попадает на выход Q по каждому спаду тактового сигнала.

По коду и на схеме можно увидеть, что на вход D1 ODDR постоянно подается нулевой сигнал, а на вход D2 – единичный. Таким образом, по фронту сигнала i\_clk значение выхода Q ODDR изменяется с единицы в ноль, то есть появится спад. По каждому спаду i\_clk прошлое нулевое значение на выходе Q изменяется на единичное, а значит будет сформирован фронт. В результате на выходе Q ODDR получается инвертированная копия сигнала i\_clk.

Для проведения временного анализа можно использовать xdc-файл из предыдущего раздела без каких-либо изменений. На рисунке 17 представлен раздел *Summary* временного отчета, который показывает, что ограничения для выходного сигнала выполнены, причем запас, равный 4.251 нс, оказался даже больше, чем при инвертировании тактового сигнала с помощью LUT.

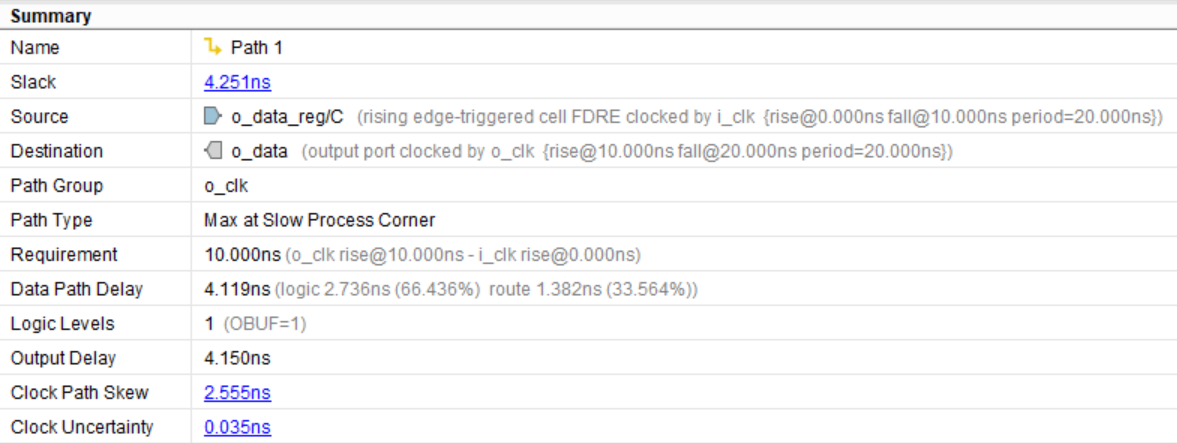


Рисунок 17. Раздел Summary для анализа по Setup.

Помимо возможности инвертировать сигнал, использование ODDR имеет еще несколько преимуществ [5]. Во-первых, как можно увидеть из рисунка 13, тактовый сигнал перед поступление на LUT не проходит через тактовый буфер (BUFG), то есть он передается по обычным трассировочным линиям FPGA. В случае с ODDR сигнал все время распространяется по специальным тактовым линиям. Во-вторых, наличие ODDR гарантирует сохранение duty cycle тактового сигнала, что может быть критично при передачи данных в DDR режиме.

Также в Vivado есть специальный помощник – Constraints Wizard, который анализирует проект и подсказывает, на какие его части требуется добавить ограничения. Он находит в netlist элементы, отвечающие за выдачу тактового сигнала с помощью ODDR, и предоставляет удобный способ задания флагов для команды *create\_generated\_clock*.

Если всегда использовать DDR триггер, то это никак не скажется на увеличении ресурсов проекта, так как он всегда присутствует в IO Block и в противном случае просто останется неиспользованным. Наоборот, при инвертировании с его помощью тактового сигнала можно сэкономить один LUT.

Исходя и всего выше сказанного, для выдачи тактового сигнала из FPGA крайне рекомендуется всегда использовать DDR триггер, хотя это и не строго обязательно.

**Заключение.**

В статье был рассмотрен временной анализ при Source Synchronous передаче сигналов из FPGA во внешнее устройство. Показан вывод уравнений статического временного анализа для двух вариантов защелкивания данных: по текущему и по следующему фронту тактового сигнала. Приведены аргументы в пользу применения DDR триггера для выдачи тактового сигнала из FPGA.

**Ссылки.**

1. [Основы статического временного анализа. Часть 1: Period Constraint](https://fpga-systems.ru/static-timing-analysis-part-1-period-constraints)
2. Основы статического временного анализа. Часть 2.2: System Synchronous Output Delay Constraint
3. Datasheet LAN8740A
4. Xilinx Libraries Guide for HDL Designs (UG 768)
5. Xilinx Forum