

digitales Theremin

Fachbericht

PROJEKT 6
23. August 2020

Auftraggeber: Prof. Dr. Hanspeter Schmid

Betreuung: Prof. Dr. Hanspeter Schmid
Prof. Karl Schenk

Experte: Dr. Jürg M. Stettbacher

Team: Andreas Frei
Dennis Aeschbacher

Studiengang: Elektro- und Informationstechnik

Semester: Frühlingsssemester 2020

Abstract

This project is a continuation on the work on a Theremin that mainly operates on digital hardware. Unlike the original device, which solely used analog electronics. The device is supposed to be used in presentations for trade fairs by the Institute for Sensors and Electronics ISE. As such the device should be built in an appealing housing. Moreover the device should have other additional functionality that helps the player to use the instrument more easily. The digital hardware was implemented in VHDL on the developer board DE1-SoC from Terasic with a Cyclone V FPGA from Intel. The sole analog components implemented were the oscillators that control the pitch and volume by use of two antennae and the codec, which converts the audio data for use on a loudspeaker. The pitch and volume of the instrument can be changed by the two antennae like a usual theremin. To adjust settings the theremin has a touchscreen display that is controlled by the Nios II system, that was implemented. The theremin has two functionalities, that help the player use the instrument more easily. First the glissando effect, which corrects the pitch to the closest musical note. Second the pitch display, which displays the closest musical note the player is playing at and the deviation that the player is causing. It has two minor flaws. At higher frequencies aliasing is audible. And with certain volume settings a bit of noise is perceptible. In conclusion it can be said, that the theremin is ready for any trade fairs that will come.

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	1
2 Technische Grundlagen	2
2.1 Analoges Theremin	2
2.2 Musiktheorie	4
2.3 Cordic Algorithmus	5
2.4 CIC Filter	6
2.5 Goldschmidt Algorithmus	8
3 Konzept	9
4 Realisierung	11
4.1 Tonhöhen- und Lautstärkenoszillator	13
4.2 Clock	14
4.3 CPU	14
4.4 Tonhöhenverarbeitung	16
4.5 Lautstärkenverarbeitung	23
4.6 Audioserialisierer	25
4.7 Lizenzen	26
5 Realisierung Software	27
5.1 Hauptprogramm State Machine	27
5.2 Treiber	28
5.3 Audio	30
5.4 Touch	31
5.5 GUI	31
5.6 Lizenzen	33
6 Realisierung Gehäuse	34
7 Validierung	36
7.1 Antennenoszillator PCB	36
7.2 Frequenzmessung	37
7.3 Glissando-Effekt	38
7.4 Gesamttest	40

8 Schlusswort	41
9 Danksagung	43
10 Ehrlichkeitserklärung	44
Literatur	45
A Projektklärung	47
B Bedienungsanleitung	56
C Programmieranleitung	57
D Schema	59
E PCB Top	60
F PCB Bottom	61

1 Einleitung

Das Theremin kennen heutzutage nur wenige Leute, obwohl es das erste elektronische Instrument war. Es wurde 1920 von dem Russen Lev Sergejewitsch Termen, welcher sich später zu Leon Theremin umbenennen liess, erfunden [1]. Personen, die regelmässig Filme schauen, haben die Musik welche mit einem Theremin gemacht wird, bestimmt schon einmal gehört. Ein Beispiel dafür ist Ghostbusters, wo das Theremin oft im Hintergrund zu hören ist. Zudem ist das Theremin, wegen seines unheimlichen Klangs, in einigen Science-Fiction und Horrorfilmen zu hören [2].

Das Theremin wird ohne es zu berühren gespielt, indem der Spieler mit den Händen die Distanz zu zwei Antennen ändert. Dies führt zur Veränderung der Tonhöhe mit der einen Antenne und der Lautstärke mit der anderen Antenne. Die Antennen und der Spieler wirken dabei wie Kondensatoren, welche zwei Oszillatoren ganz leicht verstimmen. Da diese Oszillatoren mit etwa 500 kHz schwingen, bewirken diese kleinen Änderungen eine Frequenzänderung im Bereich von mehreren kHz. Eine weitere Verarbeitung bringt diese Änderungen in den hörbaren Bereich. Dass das Theremin über kontinuierliche Veränderungen der Tonhöhe gespielt wird, ist eine typische Eigenschaft des Instruments.

Im Projekt 5 wurden die Grundlagen für ein solches Instrument entwickelt. Die Implementation des sonst analogen Instruments ist nun jedoch digital. Dabei ist es auf einem Field Programmable Gate Array (FPGA) implementiert. Das Theremin soll als Messeobjekt für das Institut für Sensorik und Elektronik ISE dienen, um die Möglichkeiten, welche FPGAs bieten, aufzuzeigen. Nach Ende des Projekts 5 war die Implementation, welche das Spielen über die Tonhöhenantenne ermöglicht, weitestgehend abgeschlossen. Der Antennenoszillator war der einzige analoge Teil des Gerätes. Die Realisierung der restlichen Komponenten erfolgte in VHDL. Das Resultat wurde auf dem DE1-SoC Board von Terasic mit einem Cyclone V FPGA von Intel getestet. Quartus Prime diente als Entwicklungsumgebung.

Das Projekt 6 umfasste die abschliessende Entwicklung des digitalen Theremins. Die Lautstärke kann nun über eine zweite Antenne eingestellt werden. Es ist nun somit möglich, das digitale Theremin wie ein normales Theremin zu spielen.

Weiter ist eine Bedienung des Theremins über ein LCD mit Touchscreen möglich. Der implementierte Nios II Prozessor ist dabei für diese Bedienung und die Steuerung der restlichen Komponenten zuständig.

Über das Display kann der Spieler eine Kalibration des Theremins durchführen, welche automatisch die Tonhöhe und Lautstärke richtig einstellt.

Für Spieler mit etwas weniger musikalischen Talent können zwei Spielhilfen aktiviert werden. Einerseits der Glissando-Effekt und andererseits die Anzeige der Spielgenauigkeit mit zwei verschiedenen Tonleitern. Der Glissando-Effekt hilft dem Spieler, indem er während dem Spielen auf den nächstgelegenen Ton korrigiert. Die Anzeige der Spielgenauigkeit zeigt dem Spieler, wie genau der Ton getroffen ist und bei gewissen Einstellungen, wie nahe er an dem richtigen Ton ist. Das Gehäuse ist als 3D-Druck entstanden, um ein ausgefalleneres Design zu ermöglichen.

Die folgende Dokumentation beginnt mit den technischen Grundlagen, worin als erstes beschrieben ist, wie ein Theremin funktioniert und beschreibt anschliessend diverse Grundlagen, welche für die Implementation nötig waren. Als nächstes folgen Kapitel zur Realisierung der Hardware, Software und dem Gehäuse. Abschliessend folgt die Validierung des Theremins und eine Dokumentation der Ergebnisse in einem Schlusswort.

2 Technische Grundlagen

Um ein Verständnis für dessen Funktionsweise zu gewinnen, ist in diesem Kapitel als erstes erklärt, wie ein analoges Theremin funktioniert. Anschliessend folgt ein kleiner Abschnitt zur Musiktheorie. Zuletzt werden verschiedene Algorithmen erklärt, welche im digitalen Theremin eingesetzt wurden.

2.1 Analoges Theremin

Das klassische Theremin besitzt zwei Antennen. Der Spieler kann über die senkrecht angebrachte Antenne die Tonhöhe beeinflussen. Mit der waagrechten Antenne regelt der Spieler die Lautstärke. Eine typische Eigenschaft des Theremins ist, dass der Ton des Theremins in einem weiten Frequenzbereich kontinuierlich veränderbar ist. Das Theremin kann daher alle Frequenzen in einem Bereich spielen, im Gegensatz zu den meisten anderen Instrumenten.

Der Spieler spielt das Theremin durch verstimmen der Oszillatoren über die Antennen. Die Hand des Spielers verändert über die jeweilige Antenne die Schwingfrequenz des Tonhöhen- und Lautstärkenoszillators. Dabei wird der kapazitive Anteil des LC-Schwingkreises beeinflusst, was eine Änderung der Schwingfrequenz zur Folge hat. Die Frequenz dieser Oszillatoren ist jedoch weit über dem hörbaren Bereich (zwischen 100 kHz bis 1 MHz). Mit Hilfe eines Mixers und einem Referenzoszillator wird die Frequenzdifferenz des Tonhöhenoszillators hörbar gemacht und danach verstärkt[3]. Der Lautstärkepegel ergibt sich durch die Verwendung eines Bandpassfilters und eines nachfolgenden Hüllkurvendetektors. Die Abbildung 2.1 gibt einen Überblick über die Schaltungskomponenten eines Theremins. Die einzelnen Schaltungsteile sind im folgenden Teil genauer erklärt.

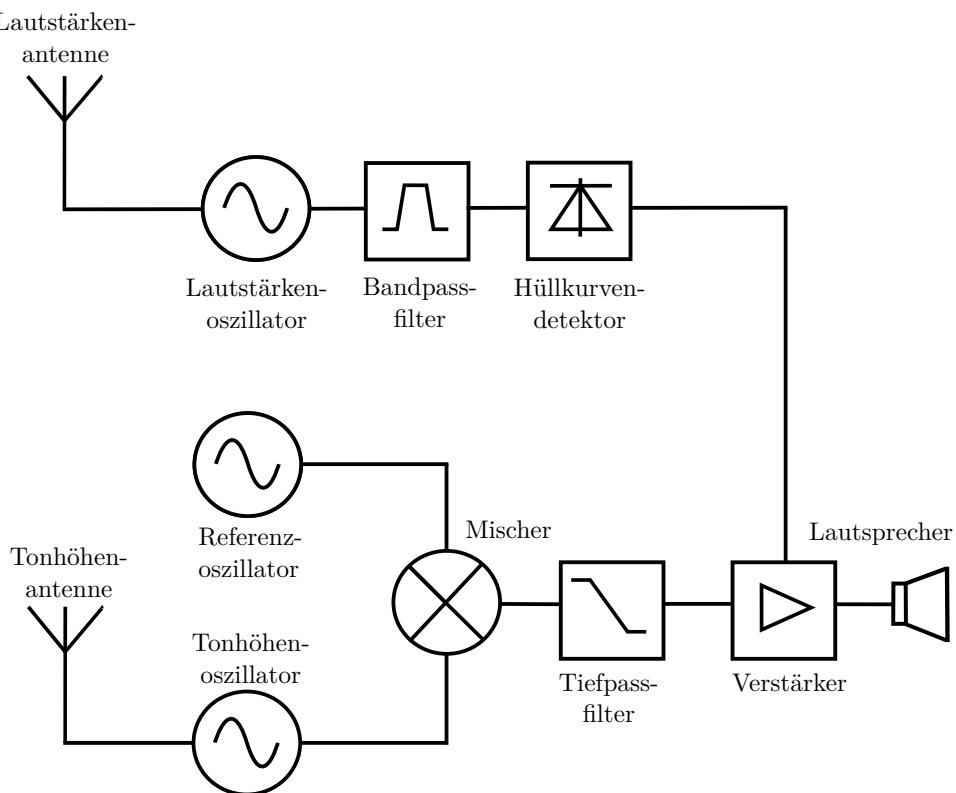


Abbildung 2.1: Blockschaltbild eines analogen Theremins

Tonhöhenoszillator und Tonhöhenantenne

Die Tonhöhenantenne ist ein Metallrohr, welches mit dem Tonhöhenoszillator verbunden ist. Der Spieler kann über die Distanz seiner Hand zur Antenne die Frequenz des Tonhöhenoszillators verändern. Die über die Antenne zu erreichende Kapazitätsänderung ist sehr gering. Diese liegt im Picofarad Bereich [4]. Die Grundfrequenz des Tonhöhenoszillators muss weit über dem hörbaren Bereich liegen, damit eine genügend grosse Frequenzänderung entsteht.

Lautstärkenoszillator und Lautstärkenantenne

Die Lautstärkenantenne ist wie die Tonhöhenantenne ein Metallrohr, welches mit dem Lautstärkenoszillator verbunden ist. Die durch den Spieler beeinflusste Frequenzänderung wandelt ein Hüllkurvendetektor in eine Spannung um. Diese Spannung dient dem Verstärker als Steuergröße, um das Audio Signal zu verstärken. [3].

Mischer und Referenzoszillator

Die erzeugte Frequenz der Tonhöhenantenne liegt weit über dem vom Menschen hörbaren Bereich. Der Mischer multipliziert die Signale des Referenzoszillators und des Tonhöhenoszillators wie in Formel 2.1. $A_1 \sin(\omega_1 t)$ entspricht dem Signal des Referenzoszillators und $A_2 \sin(\omega_2 t)$ dem Signal des Tonhöhenoszillators.

$$V_{out} = A_1 A_2 \sin(\omega_1 t) \sin(\omega_2 t) \quad (2.1)$$

V_{out} kann durch Additionstheoreme umgeformt werden. Dabei erhält man folgenden Ausdruck:

$$V_{out} = A/2[\cos((\omega_1 - \omega_2)t) - \cos((\omega_1 + \omega_2)t)] \quad (2.2)$$

Das Ausgangssignal V_{out} hat zwei Frequenzkomponenten. Zum einen die Differenz der beiden Frequenzen, zum anderen die Summe der Frequenzen. Dabei ist bei dem Theremin nur die Differenz der Frequenzen von Interesse [4].

Eine Kalibration des Theremins ist vor jedem Gebrauch nötig. Es könnte beispielsweise sein, dass die Differenz der Frequenz ausserhalb des hörbaren Bereiches liegt. Dazu stellt der Spieler beim klassischen Theremin mit Hilfe eines Trimmkondensators am Referenzoszillator die Differenzfrequenz auf 0 Hz ein.

Tiefpassfilter

Das Tiefpassfilter filtert die hochfrequente Komponente aus Formel 2.2 weg. Übrig bleibt die Differenz der Oszillatorkomponenten. Dies ist der interessante Anteil des Mischprozesses, da er im hörbaren Bereich liegt.

$$V_{out} = A/2\cos((\omega_1 - \omega_2)t) \quad (2.3)$$

Verstärker und Lautsprecher

Der Verstärker verstärkt das Ausgangssignal des Tiefpassfilters abhängig von der Spannung, welche vom Hüllkurvendetektor stammt.

2.2 Musiktheorie

Um besser an einem Musikinstrument arbeiten zu können, ist es wichtig, ein wenig Musiktheorie zu kennen. Der wichtigste Fakt ist, dass unser Gehör den Schallpegel logarithmisch wahrnimmt. Der Schallpegel wird in Dezibel (dB) angegeben. Auch die Frequenz der Tonhöhe hören wir nicht linear. Ein Ton mit 400 Hz nehmen wir nicht als doppelt so hoch wahr, wie ein Ton mit 200 Hz. Dies ist sehr schön ersichtlich in Tabelle 2.1. Je höher die Töne ansteigen, desto höhere Frequenzunterschiede entstehen zwischen ihnen. Für einfacheres Rechnen dieser Unterschiede ist die Masseinheit Cent gebräuchlich. Dabei ist definiert, dass zwei Töne 100 Cent auseinanderliegen und dass zwei Töne mit einer Oktave Unterschied 1200 Cent Frequenzunterschied haben. Diese Cent-Werte kann man mithilfe von Formel 2.4 in einen Faktor umrechnen [5].

$$x = \sqrt[1200]{2}^{n_{cent}} \quad (2.4)$$

Dabei ist n_{cent} der Unterschied in Cent und x als Faktor.

Wird nun die „akustische“ Mitte zwischen zwei Tönen gesucht, ist die Berechnung mit Cent nützlich. Diese Mitte liegt nicht linear zwischen den beiden Tönen, sondern 50 Cent entfernt von beiden Tönen. Werden diese 50 Cent in einen Faktor umgerechnet und mit dem tieferen Ton multipliziert erhält man diese „akustische“ Mitte.

Um nun zu sagen, wann ein Unterschied in der Frequenz vom Gehör wahrgenommen wird, ist abhängig von dem Gehör der jeweiligen Person. Als Faustformel kann gesagt werden, dass das Gehör zwei aufeinanderfolgende Töne mit etwa 6 Cent Unterschied registriert. Jedoch ist es schwierig zu sagen, wann das Gehör einen Ton als „nicht getroffen“ empfindet [5].

Ein weiteres interessantes Thema ist die Pentatonik. Dabei handelt es sich um ein Tonsystem mit nur 5 Tönen. Ein gutes Beispiel dafür sind die schwarzen Tasten des Klaviers. Benutzt der Spieler nur diese Tasten, spielt er in einem pentatonischen Tonsystem. In Abbildung 2.1 entspricht dies allen Tönen mit einem # in der Notation. Ein Merkmal der Pentatonik ist, dass es sehr einfach ist eine Melodie zu spielen, die ansprechend klingt, ohne grossen Aufwand.[6]

Tabelle 2.1: Töne aus vier Oktaven und deren Frequenzen [7]

Ton	Frequenz[Hz]	Ton	Frequenz[Hz]	Ton	Frequenz[Hz]
C3	130.813	F4	349.228	A#5	932.328
C#3	138.591	F#4	369.994	B5	987.767
D3	146.832	G4	391.995	C6	1046.5
D#3	155.563	G#4	415.305	C#6	1108.73
E3	164.814	A4	440	D6	1174.66
F3	174.614	A#4	466.164	D#6	1244.51
F#3	184.997	B4	493.883	E6	1318.51
G3	195.998	C5	523.251	F6	1396.91
G#3	207.652	C#5	554.365	F#6	1479.98
A3	220	D5	587.33	G6	1567.98
A#3	233.082	D#5	622.254	G#6	1661.22
B3	246.942	E5	659.255	A6	1760
C4	261.626	F5	698.456	A#6	1864.66
C#4	277.183	F#5	739.989	B6	1975.53
D4	293.665	G5	783.991	C7	2093
D#4	311.127	G#5	830.609		
E4	329.628	A5	880		

2.3 Cordic Algorithmus

Um in einem FPGA aufwendigere Rechenoperationen wie die Berechnung eines Sinus zu implementieren, ist eine zusätzliche Hardware notwendig. Weit verbreitet ist dafür der Cordic Algorithmus. Nebst anderen diversen Rechenoperationen kann er als Sinusgenerator eingesetzt werden, was in späteren Kapiteln genauer besprochen ist.

Der Cordic Algorithmus ist ein iterativer Algorithmus, welcher praktisch nur Additionen und Verschiebungen von Bits benötigt. Der Algorithmus besitzt zwei Modi: Zum einen den Vektor Modus, in welchem die Berechnung eines Winkels aus einem gegebenen Vektor möglich ist; zum anderen den Rotationsmodus, mit welchem die Berechnung der Elemente eines Vektors aus einem gegebenen Winkel möglich ist. Die folgenden Formeln sind für diese Berechnung notwendig [8]:

$$x_{i+1} = x_i - y_i d_i 2^{-i} \quad (2.5)$$

$$y_{i+1} = y_i + x_i d_i 2^{-i} \quad (2.6)$$

$$z_{i+1} = z_i - d_i \arctan 2^{-i} \quad (2.7)$$

x_i und y_i sind dabei die Elemente des Vektors und z_i ist der Winkel des Vektors. x_{i+1}, y_{i+1} und z_{i+1} sind die Resultate einer Iteration. Die Berechnung von d_i im Rotationsmodus lautet wie folgt:

$$d_i = \begin{cases} -1 & z_i < 0 \\ 1 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (2.8)$$

Formeln 2.5 bis 2.7 zeigen schön den iterativen Ablauf des Algorithmus auf. Um nun einen Sinuswert zu berechnen, sind folgende Initialwerte notwendig:

$$\begin{aligned} x_0 &= 1 \\ y_0 &= 0 \\ z_0 &= \varphi \end{aligned} \quad (2.9)$$

φ ist der gegebene Winkel, welcher zwischen $-\pi/2$ und $\pi/2$ sein muss, damit der Algorithmus konvergiert.

Daraus ergeben sich nach n Iterationen der Sinus und Kosinus Wert wie folgt:

$$\begin{aligned} x_n &= \frac{\cos \varphi}{A} \\ y_n &= \frac{\sin \varphi}{A} \end{aligned} \quad (2.10)$$

Schlussendlich ist es notwendig, die Resultate um den Faktor $A = 0.60725294$ zu korrigieren, um die richtigen Werte zu erhalten.

2.4 CIC Filter

Ein CIC-Filter oder Cascaded-Integrator-Comb-Filter ist ein digitales Filter, welches nebst der Filterung eines Signals zusätzlich deren Abtastfrequenz verändert. Abbildung 2.2 zeigt ein Dezimations-CIC-Filter. Dieses verkleinert die Abtastfrequenz am Ausgang um den Faktor R . Die zweite Form ist ein Interpolation-CIC-Filter. Dieses vergrößert die Abtastfrequenz um den Faktor R .

In Abbildung 2.2 ist zu sehen, dass das Filter in drei Stufen unterteilt ist. Links ist ein Integrator-Filter zu sehen, welches einen anliegenden Wert mit einem verzögerten Wert aufaddiert oder anders gesagt, das Signal integriert. Anschliessend folgt ein Dezimierer, welcher das Signal um den Faktor R unterabtastet. Zuletzt folgt ein Combfilter. Dieses nimmt den aktuellen Wert und subtrahiert den alten Wert. Ein Interpolation-CIC-Filter erhält man durch tauschen von Integrator-Filters mit Comb-Filters und umgekehrt. Weiter ist nun in der Mitte eine Überabtastung nötig.

Es ist möglich, mehrere Integrator- und Combfilterpaare zusammen zu schalten, um eine grössere Dämpfung höherer Frequenzen zu bewirken. Das CIC-Filter benötigt jedoch, um zu funktionieren, eine gewisse Anzahl Bits in den Speichern der Verzögerungselemente, welche grösser als die Anzahl Eingangsbits ist. Dieser Effekt nennt sich Bit-Growth und die zusätzliche Anzahl Bits lässt sich wie folgt berechnen[9]**cic_h**:

$$B_+ = \lceil N \log_2 RM \rceil \quad (2.11)$$

Dabei entspricht N der Ordnung des Filters oder wie viele Integrator-Comb-Filterpaare das Filter hat. R ist der zuvor genannte Dezimationsfaktor und M ist die Verzögerung der Speicherelemente.

Das CIC-Filter verstärkt das Eingangssignal zudem um einen Faktor G . Dieser lässt sich wie folgt berechnen:

$$G = (R \cdot M)^N \quad (2.12)$$

Um nun den Faktor zu berechnen, um welchen man den Ausgang eines CIC-Filter multiplizieren muss, um den Zahlenspektrum voll auszunutzen, kann folgende Formel eingesetzt werden:

$$G_+ = G / 2^{B_+} \quad (2.13)$$

Ein Problem, welches die CIC-Filter mit sich bringen, ist, dass sie in bestimmten Situationen Aliasing erzeugen. Dieses entsteht wenn sich Signalkomponenten zu nahe an den Nullstellen des Filters befinden [10]. In Abbildung 2.3 sieht man sehr schön, dass sehr auf die Frequenz des Signals im Vergleich zum verwendeten CIC-Filter geachtet werden muss.

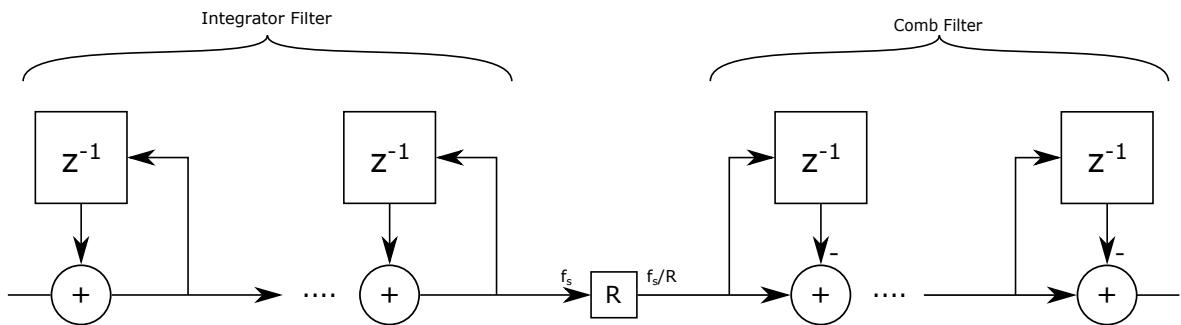


Abbildung 2.2: Aufbau eines CIC-Filters N-ter Ordnung mit Eingang `mix_out` und Ausgang `filt_out`

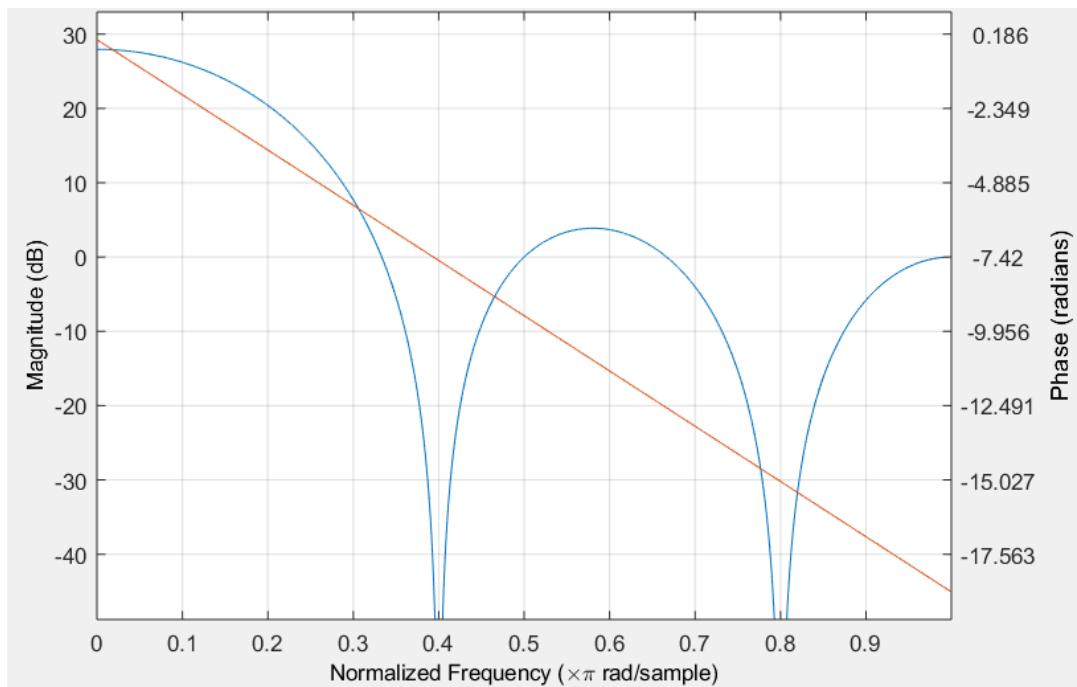


Abbildung 2.3: Amplitudengang und Phasengang eines CIC-Filters ($M = 1$, $R = 5$; $N = 2$)

2.5 Goldschmidt Algorithmus

Um in FPGAs dividieren zu können, ist es nötig, selber eine solche Operation zu implementieren. Dafür gibt es für verschiedene Anforderungen diverse Algorithmen. Einer davon ist der Goldschmidt Algorithmus. Dieser ermöglicht es iterativ eine Division zweier Zahlen durchzuführen, welche als Resultat auch Nachkommazahlen enthält. Für die Berechnung multipliziert der Algorithmus den Nenner und Zähler wie in Formel 2.14 iterativ mit den Faktoren F_i .

$$Q = \frac{Z}{N} \frac{F_1}{F_1} \frac{F_2}{F_2} \frac{F_3}{F_3} \frac{F_{\dots}}{F_{\dots}} \quad (2.14)$$

Offensichtlich verändert dies nicht das Verhältnis des Zählers und Nenners. Für die Berechnung einer Iteration ergeben sich folgende Formeln:

$$F_{i+1} = 2 - N_i \quad (2.15)$$

$$Z_{i+1} = F_{i+1} \cdot Z_i \quad (2.16)$$

$$N_{i+1} = N_{i+1} \cdot Z_i \quad (2.17)$$

N_i ist der Nenner, Z_i ist der Zähler und F_i ist der zuvor erwähnte Faktor der aktuellen Iteration. N_{i+1}, Z_{i+1} und F_{i+1} sind die Resultate einer Iteration.

Damit der Algorithmus richtig funktioniert, ist eine Skalierung des Zählers und Nenners notwendig. Dies, da die Werte nur konvergieren, wenn der Nenner zwischen 0 und 1 ist. Will man beispielsweise 2 durch 3 teilen, ist vorgängig eine Skalierung auf 0.5 respektive 0.75 notwendig. Dies ist in der Hardware durch eine einfache Schiebung nach rechts zu bewerkstelligen.

3 Konzept

Der Aufbau des digitalen Theremins ist sehr ähnlich, wie das des Analogen, jedoch mit einigen Änderungen, um es besser digital aufzubauen. Abbildung 3.1 zeigt, dass der Lautstärken- und Tonhöhenoszillator nicht mehr einen Sinus sondern ein Rechteck generieren. Wir haben uns deshalb für diese Änderung entschieden, da es so einfacher ist das Signal in das FPGA einzulesen. Dies da kein Analog-Digital-Wandler nötig ist. Weil der Referenzoszillator weiterhin einen Sinus generiert, ergibt die Mischung mit dem Rechteck auch Mischprodukte mit dessen Oberwellen. Da diese aber eine höhere Frequenz haben, ist eine spätere Filterung möglich.

Weiter sind die Referenzoszillatoren neu digital. Um nun einen Sinus zu generieren, wählten wir den in Kapitel 2.3 behandelten Cordic Algorithmus. Dieser ist besser um verschiedene Frequenzen zu generieren als eine einfache Lookup-Table, und bietet einen grösseren Lerngewinn. Diese Komponente stammt aus dem Projekt 5.

Der Mischer multipliziert den Sinus des Referenzoszillators mit dem Rechteck des analogen Oszillators. Auch diese Komponente stammt aus dem Projekt 5.

Für das Tiefpassfilter haben wir uns entschlossen, mehrere CIC-Filter und ein FIR-Filter einzusetzen. Das CIC-Filter stammt ebenfalls aus dem Projekt 5. CIC-Filter haben den Vorteil, dass sie ressourcensparender sind als äquivalente FIR-Filter.

Wie man sieht, ist die Signalverarbeitung für die Lautstärkenverarbeitung bei diesem Aufbau gleich, wie bei der Tonhöhenverarbeitung. Dafür haben wir uns so entschieden, um dieselben Komponenten nochmals nutzen zu können.

Um das Audiosignal zu verstärken, benötigt der Verstärker die Frequenzinformation der Lautstärkenverarbeitung. Diese erhält er vom Block Frequenzmessung. Da die Frequenz des Lautstärkenoszillators bei Veränderung der Distanz zu der Antenne exponentiell ändert, ist keinerlei Umrechnung nötig, um eine exponentielle Lautstärkenänderung zu erzielen. Anschliessend konvertiert der Digital-Analog-Wandler das verstärkte Audiosignal und gibt es am Lautsprecher aus.

Wir entschlossen uns dazu, ein Nios II System einzusetzen, um das Theremin zu bedienen und zu steuern. Dies hauptsächlich, um einen Einblick in den Nios II zu gewinnen und um eine Implementation der Steuerung zu vereinfachen. Für die Interagierung mit dem Theremin wählten wir ein Touch Display. Der Bedienungs und Steuerungs Block (Nios System) wurde in Abbildung 3.1 nicht mit anderen Komponenten verbunden, um die Zeichnung übersichtlicher zu gestalten.

Über die Steuerung soll zudem eine automatische Kalibration des Theremins möglich sein. Diese soll die verschiedenen Oszillatoren so aufeinander abstimmen, dass eine Annäherung an die Antennen eine Erhöhung der Tonhöhe und Lautstärke bewirkt.

Es soll zudem möglich sein, den in Kapitel 1 erwähnten Glissando-Effekt zu aktivieren und auf dem Display die Spielgenauigkeit anzuzeigen. Diese beiden Features werden über den Nios II und das Display gesteuert. Die Übergangszeit des Glissando-Effekts soll zudem einstellbar sein und es soll nebst der normalen Tonleiter auch die pentatonische Tonleiter spielbar sein.

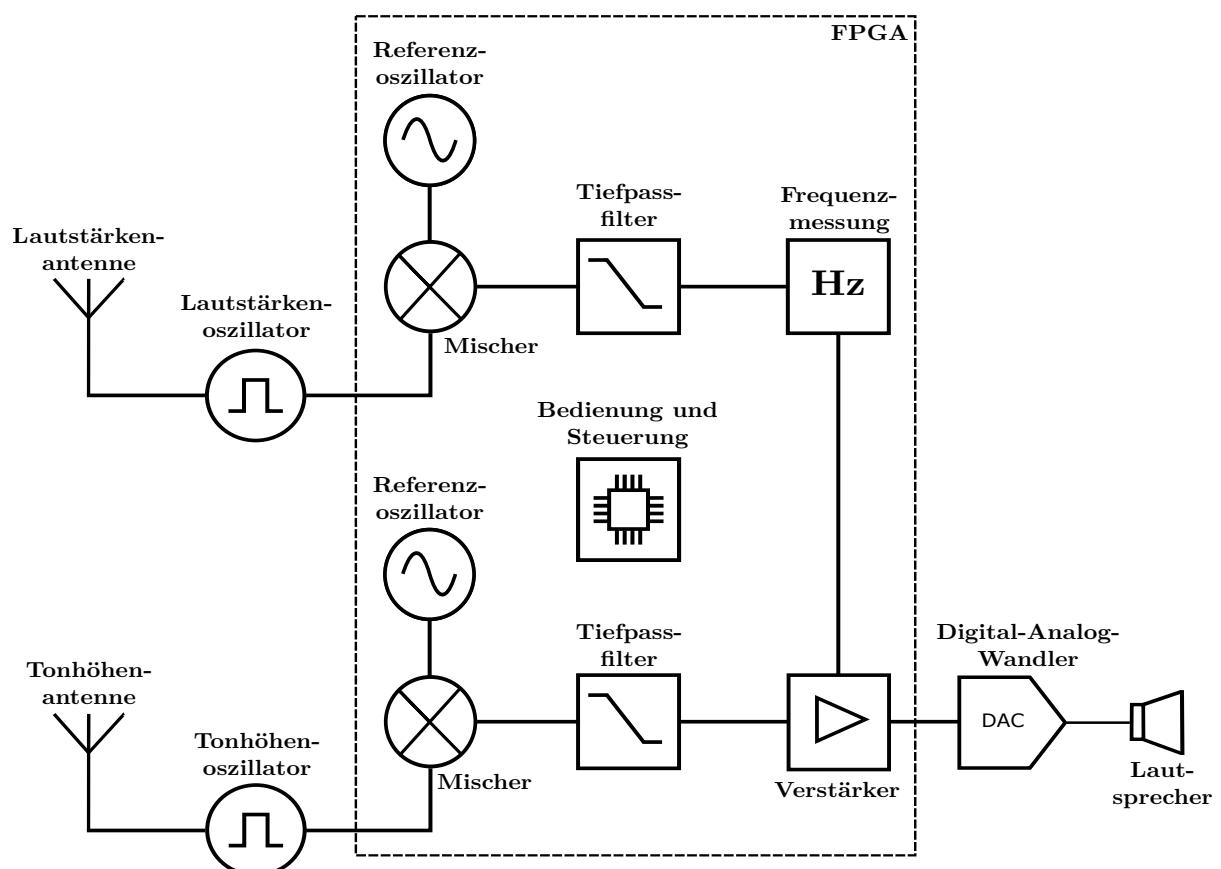


Abbildung 3.1: Blockschaltbild des digitalen Theremins

4 Realisierung

Das digitale Theremin ist auf dem Entwicklungsboard DE1-SoC von Terasic aufgebaut. Dieses enthält ein Cyclone V 5CSEMA5 FPGA von Intel. Weiter befindet sich auf dem Board der Audio Codec WM8731 von Wolfson für die Ausgabe an einem Lautsprecher. In Abbildung 4.1 ist der Aufbau des digitalen Theremin aufgezeigt inklusive der Peripherie ausserhalb des FPGA. Das Theremin, welches im FPGA aufgebaut ist, besteht aus zwei Bereichen. Einerseits der Signalverarbeitung und Übermittlung an den Codec. Dieser besteht aus den Komponenten *Lautstärke- und Tonhöhenverarbeitung*, *DC-FIFO* und dem *Audioserialisierer*. Der zweite Bereich ist das Nios II System. Dieses besteht aus dem Prozessor und diversen IP Cores, welche die Kommunikation mit den Peripherien ermöglicht. Ausserhalb des FPGA befindet sich zudem das entwickelte PCB, welches die beiden Antennenoszillatoren enthält und das Spielen des Theremins ermöglicht.

Die Kommunikation zwischen dem Nios II Prozessor und den anderen Komponenten geschieht über das *Avalon Memory Mapped Interface*. Der Prozessor agiert in dieser Kommunikation als Master und die restlichen Komponenten als Slaves. Die Übertragung der Audioinformation in der Signalverarbeitung geschieht über das *Avalon Streaming Interface*. Wobei Sender als Streaming Source und Empfänger als Streaming Sink deklariert sind. Das Streaming Interface ist notwendig für den Einsatz des Dual-Clock-FIFO (DC-FIFO). Dieses übernimmt den Übergang verschiedener Clockregionen zwischen den Komponenten *Tonhöhenverarbeitung* und *Audioserialisierer*.

Die Clocks, welche zu den verschiedenen Komponenten führen sind in Abbildung 4.1 für eine bessere Übersichtlichkeit weggelassen worden. Für eine Liste aller Clock Frequenzen und deren Ziel siehe Kapitel 4.2.

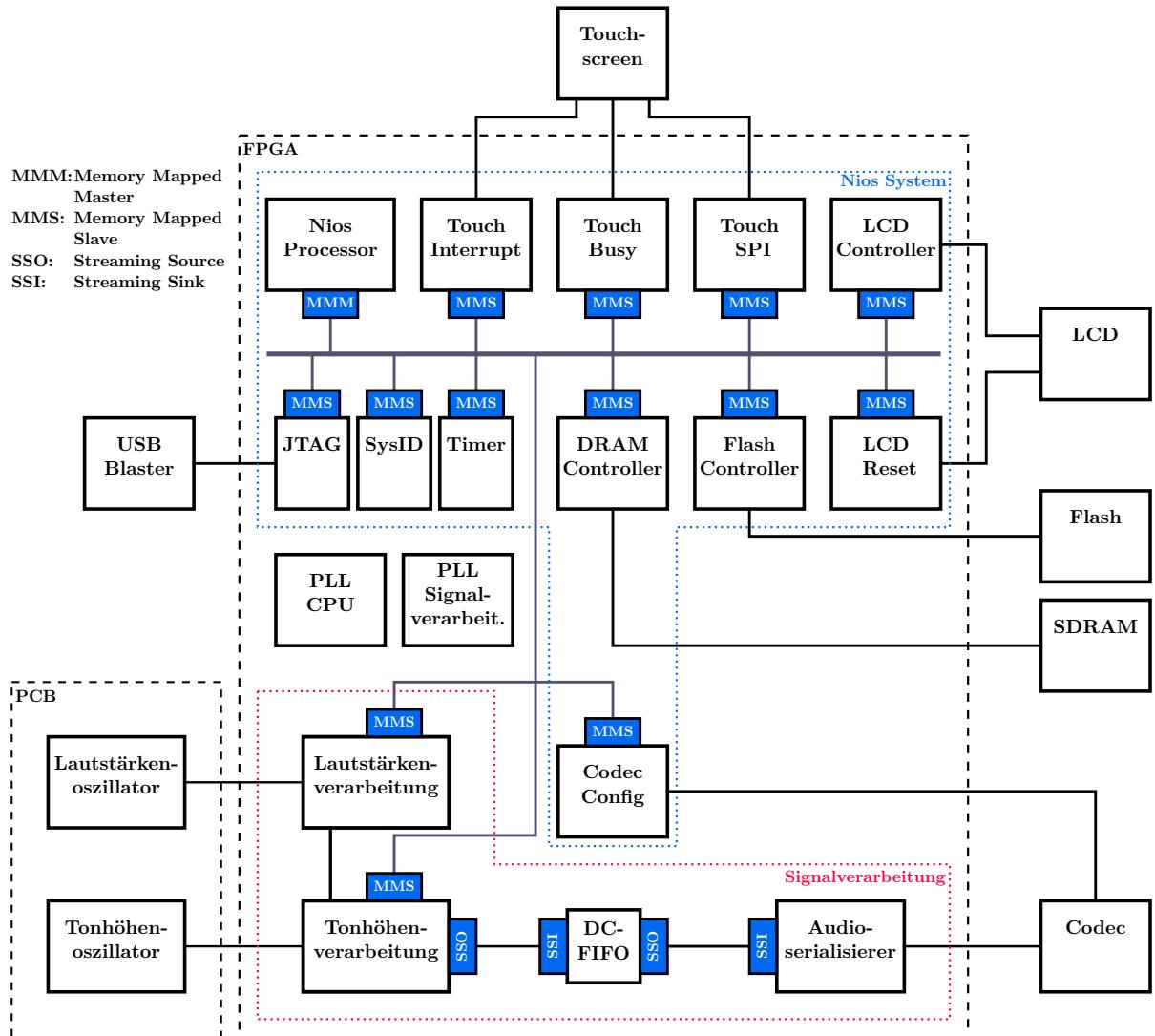


Abbildung 4.1: Blockschaltbild gesammtes Theremin

4.1 Tonhöhen- und Lautstärkenoszillator

Für die Antennenoszillatoren-Schaltung haben wir uns im Projekt 5 für den Colpitts-Oszillatoren aus Abbildung 4.2 entschieden. Der Aufbau im Projekt 5 umfasste nur einen Oszillatoren zur Veränderung der Tonhöhe.

Es handelt sich dabei um einen Colpitts-Oszillatoren mit einem JFET. Diese Schaltung ist von dem Bauset „Theremin selber bauen“ von Franzis übernommen [3]. Da der im Bauset verwendete JFET nicht mehr bestellbar ist, war ein Wechsel auf den J113 N-Kanal JFET nötig. Die mit LTspice simulierten Werte des J113 glichen stark der Originalschaltung, weshalb der Entscheid auf diesen fiel. Damit das Sinussignal des Antennenoszillators nicht A/D gewandelt werden muss, wandelt eine Komparatorschaltung das Sinussignal in ein Rechtecksignal mit gleicher Frequenz um. Diese ist mit 3.3 V betrieben, da die Logikeingänge des FPGAs auf diese Spannung ausgelegt sind.

Im Projekt 5 wurde als Antenne ein Messingrohr verwendet. Diese ist am Anschluss `pitch_antenna` verbunden.

Die Ausgangsspannung des Colpitts-Oszillators ist über den Kondensator C11 entkoppelt. Dies entfernt den DC-Anteil. Der Kondensator C11 und die Widerstände R3 und R4 bilden zusammen einen Hochpass. Damit die Oszillatorenfrequenz von ca 562 kHz das Filter passieren kann, ist C11 so gewählt, dass die Grenzfrequenz des Filters bei ca 265 kHz liegt.

Auf dem PCB sind nun im Projekt 6 zwei solche Oszillatoren verbaut: Der Tonhöhenoszillator und der Lautstärkenoszillator. Das PCB ist mit einem 12 VDC Schaltnetzteil gespeist. Der MC7809 Spannungsregler generiert die 9 VDC für die Colpitts-Oszillatoren-Schaltungen. Die 3.3 VDC für den Komparator erzeugt der LT1117 Spannungsregler. Bei der Wahl der Spannungsregler ist darauf geachtet worden, dass die erzeugten Spannungen möglichst störungsfrei ist und wenig Ripple aufwiesen. Das gesamte Schema der Schaltung ist im Anhang enthalten.

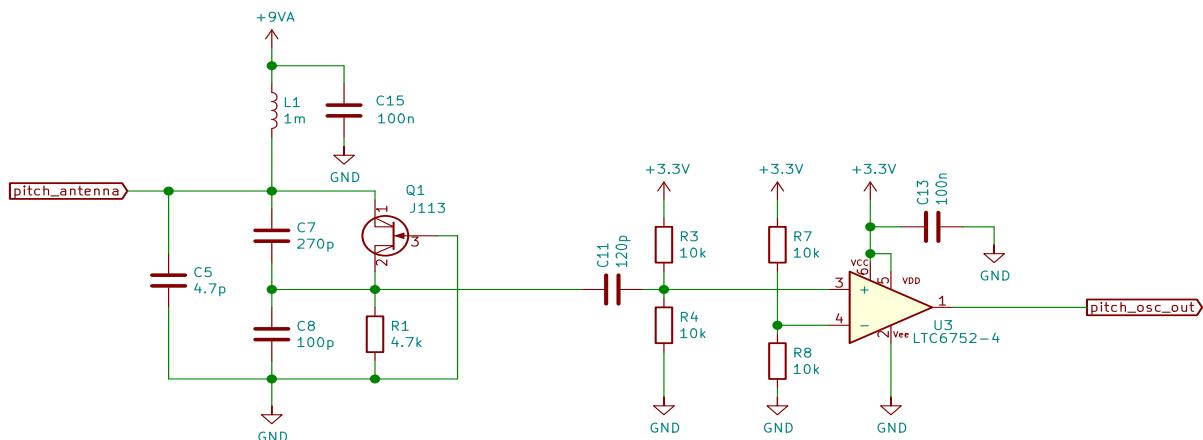


Abbildung 4.2: Schema Antennenoszillatoren. Links Colpitts-Oszillatoren, rechts Komparatorschaltung

4.2 Clock

Die verschiedenen Clocks für die Hardwarekomponenten und die CPU werden in zwei Phase-Locked-Loop (PLL) Blöcken generiert. Die Generierung der verschiedenen Clocksignale für die Hardwarekomponenten und die CPU geschieht in zwei Phase-Locked-Loop (PLL) Blöcken. Ein Block für die Signalverarbeitung und einer für das Nios II System. In Tabelle 4.1 sind alle Frequenzen aufgelistet.

Die Clockfrequenzen, welche an Komponenten für die LCD Steuerung, den Flash Controller und die Audiokonfiguration sowie Übertragung gehen, sind Vorgaben der jeweiligen Peripherien. Weiter benötigen die Komponenten Tonhöhen- und Lautstärkenverarbeitung die Frequenz 54Mhz, da deren Frequenz ein Vielfaches von 48kHz sein muss.

Tabelle 4.1: Clockfrequenzen der verschiedenen Komponenten

Komponente	Frequenz	PLL Core
Nios Processor	50 MHz	PLL CPU
JTAG Controller	50 MHz	PLL CPU
Timer	50 MHz	PLL CPU
SysID	50 MHz	PLL CPU
DRAM Controller	50 MHz	PLL CPU
SDRAM	50 MHz	PLL CPU
LCD Controller	15 MHz	PLL CPU
LCD Reset	15 MHz	PLL CPU
Touch Interrupt	15 MHz	PLL CPU
Touch Busy	15 MHz	PLL CPU
Touch SPI	15 MHz	PLL CPU
Codec Config	12 MHz	PLL CPU
Flash Controller	25 MHz	PLL CPU
Tonhöhenverarbeitung	54 MHz	PLL Signal-Processing
Lautstärkenverarbeitung	54 MHz	PLL Signal-Processing
DC-FIFO Input	54 MHz	PLL Signal-Processing
DC-FIFO Output	24 MHz	PLL Signal-Processing
Audioserialisierer	24 MHz	PLL Signal-Processing
Codec	12 MHz	PLL Signal-Processing

4.3 CPU

Der eingesetzte Nios II Prozessor ist für die Bedienung des Theremin und die Steuerung der Signalverarbeitungshardware zuständig. Die diversen eingesetzten IP Cores sind in den unten stehenden Kapiteln beschrieben.

JTAG, Timer und System ID

Der JTAG IP Core ermöglicht das flüchtige Programmieren des Nios II wie auch das Kommunizieren mit selbem für Debugging Zwecke. Durch den Einsatz des Timer IP Cores erhält der Nios II einen Interval Timer, um beispielsweise periodisch Interrupts zu generieren. Im System ID IP Core ist die Systemidentifikationsnummer gespeichert. Diese ist nötig, um beim Laden der Software sicherzustellen, dass das passende Hardware Image vorhanden ist. Alle drei Komponenten sind mit Standardeinstellungen in das Nios II System eingefügt worden.

Speicher

Der Arbeitsspeicher ist ein externer 64MB SDRAM Chip IS42S16320D von ISSI. Für die Kommunikation mit dem Nios II Prozessor ist der SDRAM Controller IP Core zuständig. Der Nios II Prozessor kann über das Memory Mapped Interface mit dem Core kommunizieren und so auf das SDRAM zugreifen. Da dieser Chip bereits auf dem Entwicklungsboard vorhanden ist und um Ressourcen zu sparen, haben wir uns gegen On-Chip Speicher entschieden.

Das Hardware Image und der Programmcode sind auf dem Board enthaltenen Flash Speicher gespeichert. Dabei lädt Quartus, anders als bei dem nicht flüchtigen Programmieren, nicht das SRAM Object File (.sof) sondern ein JTAG Indirect Configuration File (.jic). Das Erstellen dieses Files geschieht im Quartus aus dem SRAM Object File und dem in Eclipse generierten HEX File. Der USB Blaster lädt das .jic File über ein Serial Flash Loader Image auf den Flash Speicher. Das FPGA kopiert beim Einschalten des Gerätes zuerst das Hardwareimage und anschliessend den Programmcode. Auf Empfehlung von Dokumentationen von Intel haben wir uns entschlossen, den Programmcode durch einen Bootcopier ins SDRAM zu kopieren. Abbildung 4.3 zeigt das Layout des Flash Speichers nach dem Programmieren. [11]

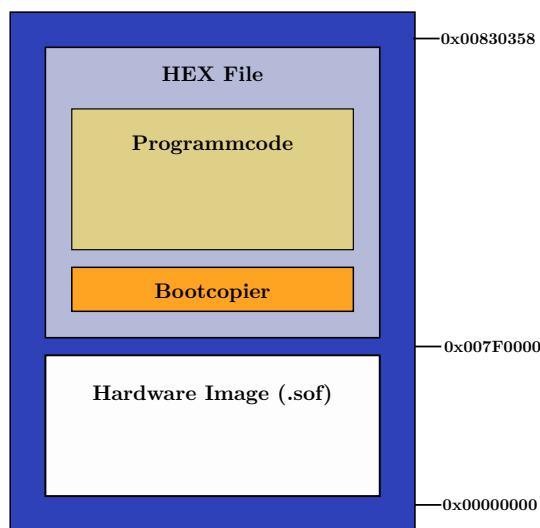


Abbildung 4.3: Layout des Flash Speichers

LCD Controller & Reset

Für das beschreiben des LCD ist die von Terasic bereitgestellte VHDL Komponente LT24_Controller zuständig. Der Nios II Prozessor steuert diese über das Memory Mapped Interface. Das verwendete Display LT24 von Terasic enthält für das Schreiben des LCD den LCD Treiber ILI9341 von ILITEK. Dieser Chip wird durch den LT24_Controller über das parallele 16 Bit Interface gesteuert. Weiter kann der LCD Chip über den PIO Core LCD Reset zurückgesetzt werden. Wie diese beiden Komponenten in Software angesteuert werden ist in Kapitel 5.2 genauer beschrieben. [12]

Touchscreen

Der Touch Screen Digitizer AD7843 von Analog Devices misst den resistiven Touchscreen des LCD aus und übermittelt die digitalisierten Koordinaten über SPI an den Prozessor. Der Nios II kommuniziert dabei über drei verschiedene IP Cores mit diesem Chip: Der SPI Core *Touch SPI* für die Datenübertragung, der PIO Core *Touch Busy* um den Beschäftigungsstatus des Chips abzufragen und den zweiten PIO Core *Touch Interrupt*, welcher den Nios II über eine Betätigung des Touchscreens informiert. Bei einer Berührung des Touchscreens löst *Touch Interrupt* beim Nios II Prozessor einen Interrupt aus, welcher sofort die Koordinaten über SPI anfordert. [13]

4.4 Tonhöhenverarbeitung

Die Hauptaufgabe der Komponente *Tonhöhenverarbeitung* ist, das Audiosignal aus dem Rechtecksignal des Tonhöhenoszillators zu generieren. Die *Tonhöhenverarbeitung* nimmt zudem eine Frequenzmessung des Audiosignals vor, um diverse Funktionalitäten zu gewährleisten. In Abbildung 4.4 ist der Grobe Aufbau der Komponente aufgezeigt. Die genaue Erklärung zu den einzelnen Komponenten ist in den folgenden Abschnitten zu finden. Das Top-File dieser Komponente ist in der Datei *pitch_generation_top.vhd* zu finden.

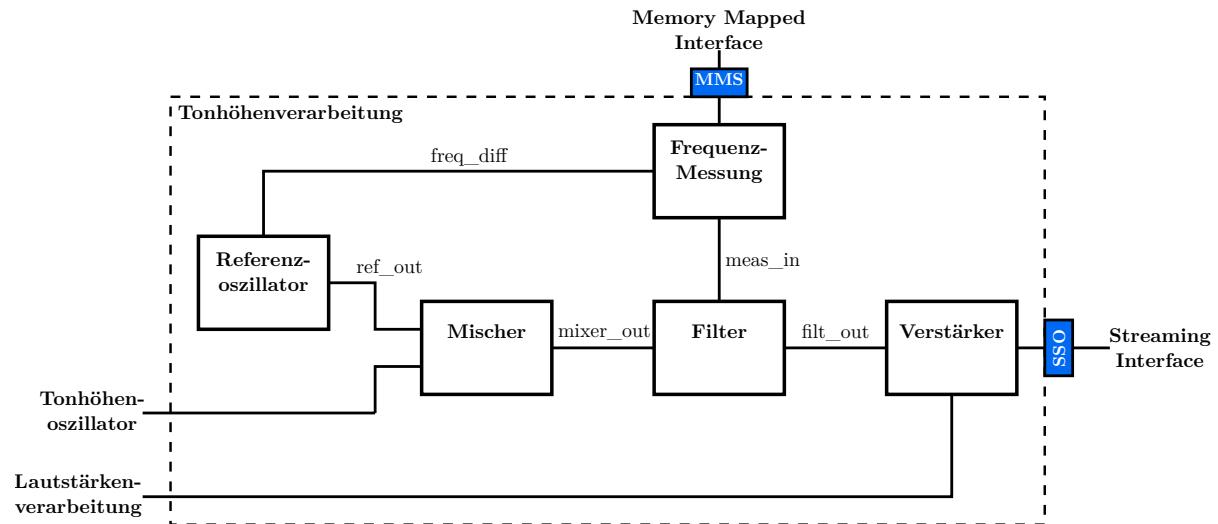


Abbildung 4.4: Blockschaltbild der Custom IP *Tonhöhenverarbeitung*

Referenzoszillator

Der *Referenzoszillator* ist wie in der analogen Version aus Kapitel 2.1 dafür zuständig, ein Sinussignal mit einer Frequenz nahe der des Tonhöhenoszillators zu generieren und an **ref_out** auszugeben. Er generiert diesen, wie schon erwähnt, mithilfe des Cordic Algorithmus. Er ist aufgeteilt in zwei Komponenten: der *Cordic Prozessor* und der *Cordic Controller*. Wie diese beiden

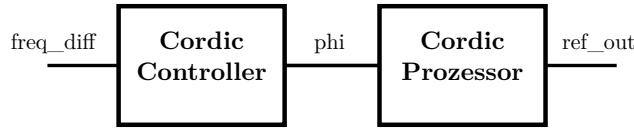


Abbildung 4.5: Aufbau des Referenzoszillators

Komponenten miteinander verbunden sind, ist in Abbildung 4.5 ersichtlich. Beide Komponenten stammen aus dem Projekt 5. Änderungen, welche im Projekt 6 stattfanden, sind entsprechend gekennzeichnet.

Der *Cordic Prozessor* ist die eigentliche Implementierung des Cordic Algorithmus, wie er in Kapitel 2.3 beschrieben wurde. Er muss jedoch für den Einsatz im FPGA leicht angepasst werden.

Die Berechnung der Werte für $\arctan 2^{-i}$ fand vorgängig statt und ist in einer Lookup Table gespeichert. Dies spart Ressourcen für die komplizierte Berechnung ein. Wir haben beschlossen den Algorithmus in einer Pipeline zu implementieren. Dies führt einerseits zu einer höheren maximalen Clockfrequenz, andererseits aber auch zu einer grösseren Signallatenzen. Dies ist jedoch nicht problematisch für die gewählte Anwendung, da die Latenz im Nanosekundenbereich ist und später nicht hörbar auffällt. Zuletzt ist eine Multiplikation mit 2^{-i} ganz einfach durch eine Verschiebung um i Bits nach rechts ersetzbar. Dies spart wiederum Ressourcen ein.

Das berechnete Resultat ist als signed Zahl definiert, um die Berechnung von negativen Zahlen zu ermöglichen. Sie sind im fixed-point Format und haben 16 Bit Länge. Dabei sind von den 16 Bit 1 Bit Vorzeichen und 15 Bit Nachkommastellen. Dies entspricht einem Zahlenbereich von -1 bis 0.999969. Die berechneten Werte gibt der *Cordic Prozessor* an *ref_out* aus.

Für die Berechnung der Sinuswerte muss ein Winkelwert berechnet werden, der mit der Zeit so ändert, dass sich am Ausgang des *Cordic Prozessor* ein Sinus mit der gewünschten Frequenz ergibt. Der berechnete Winkelwert wird an *phi* ausgegeben. Für diese Aufgabe ist der *Cordic Controller* zuständig. Bei mit der Zeit linear ansteigendem Winkelwert ergibt sich am Ausgang die gewünschte Sinusform. Wichtig ist jedoch, dass der Cordic Algorithmus nur für Winkelwerte zwischen $-\pi/2$ und $\pi/2$ oder anders für Werte im ersten und zweiten Quadranten konvergiert. Die Lösung für dieses Problem ist in Abbildung 4.6 ersichtlich. Als erstes wird der Sägezahn Winkel berechnet. Für den linearen Anstieg des Winkels zählt der *Cordic Controller* einen Zähler mit einer bestimmten Schrittweite jeden Clockzyklus hoch. Der wrap-around des Zählers ist dabei erwünscht, um den Sprung zwischen dem Quadranten II und III zu erzielen. Der Schrittewert ergibt sich wie folgt:

$$step = \frac{2^{n+1} f_{sig}}{f_{clk}} \quad (4.1)$$

Wobei n die Anzahl Bits des Wertebereichs des Dreieckswinkels ist, f_{sig} die gewünschte Frequenz des generierten Signals und f_{clk} die Clockfrequenz des FPGA.

Nun kommt die bereits erwähnte Einschränkung des Cordic Algorithmus ins Spiel. Die berechneten Werte des Sägezahnwinkels zwischen dem Quadranten II und III konvergieren nicht. Aus diesem Grund konvertiert der *Cordic Controller* diesen Winkel in den Dreieckswinkel. Sind die beiden vordersten Bits entweder 01 oder 10 befindet sich der Winkelwert im Quadranten II respektive III. Um in diesem Fall den Dreieckswinkel zu erhalten, invertiert der *Cordic Controller* alle Bits ausser dem most-significant Bit. Wie man sich leicht davon überzeugen kann, ergibt

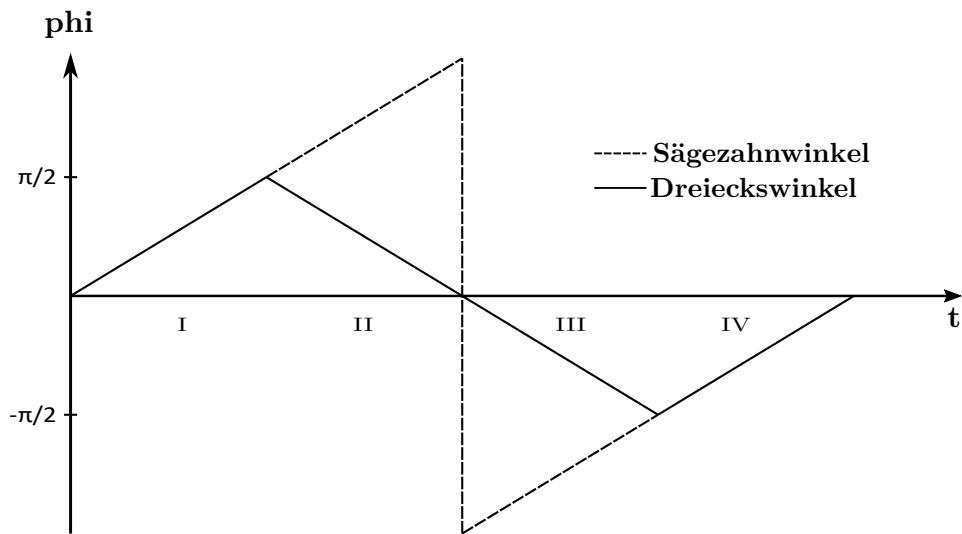


Abbildung 4.6: berechneter Winkel ϕ des Cordic Controllers in Funktion der Zeit

der Dreieckswinkel denselben Sinusverlauf wie der Sägezahnwinkel bei einer Sinusrechnung ohne die erwähnten Einschränkungen. [8]

Um die Kalibrierung und den Glissandoeffekt für das Theremin zu ermöglichen, waren im Projekt 6 kleine Anpassungen am *Cordic Controller* nötig. Wie zuvor hat der Controller eine fixe Frequenz implementiert, welche in der Größenordnung 550 kHz liegt. Jedoch legt die Frequenzmessungskomponente nun eine Differenz über einen Eingang an den Cordic Controller an, um die zuvor genannten Features über den Referenzoszillator zu ermöglichen.

Der Cordic Controller ist in der Datei *cordic_control.vhd* zu finden und der Cordic Prozessor ist in der Datei *cordic_pipelined.vhd* zu finden.

Mischer

Die Implementation des *Mischers* ist dank der Entscheidung für die Rechteckform des Tonhöhenoszillatorsignals sehr einfach. Über einen GPIO liest der Mischer das Signal des Tonhöhenoszillators ein und verrechnet es mit dem generierten Sinus *ref_out*. Eine 1 des Rechtecks wird dabei als die Zahl 1 und eine 0 als die Zahl -1 interpretiert. Die Multiplikation zwischen der 1 und *ref_out* ist dabei nicht nötig und eine Multiplikation mit -1 erzielt der Mischer durch das Bilden des Zweierkomplement von *ref_out*.

Die Komponente Mischer ist in der Datei *mixer.vhd* zu finden.

Filter

Im Projekt 5 war das *Filter* ein einzelnes CIC-Filter mit dem Dezimationsfaktor 1000. Dies hatte zur Folge, dass viel Aliasing entstand. Um dieses zu verringern, haben wir im Projekt 6 den Aufbau aus Abbildung 4.7 gewählt. Die drei Filter CIC 1 bis CIC 3 sind Instanzen einer CIC-Filter Komponente. Diese Komponente stammt weitestgehend aus dem Projekt 5, ist jedoch auf mehr Modularität erweitert. Die Parameter der drei Instanzen sind in Tabelle 4.2 ersichtlich. Da es bei CIC-Filtern wie in Kapitel 2.4 beschrieben, um deren Nullstellen zu Aliasing kommt,

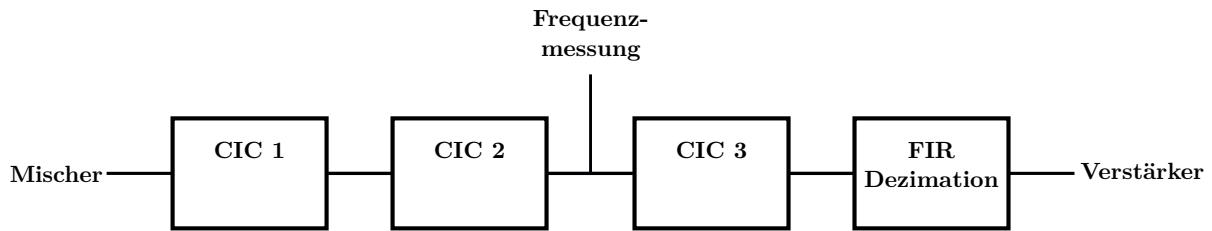


Abbildung 4.7: Aufbau des Filters in der Komponente Pitch Generation

Tabelle 4.2: Parameter der drei CIC-Filter

Komponente	Dezim.Fakt.	Ordnung	Ausgangsfreq.	Ausgangsbits
CIC 1	5	2	10.8 MHz	21 Bits
CIC 2	9	1	12 MHz	25 Bits
CIC 3	5	1	240 kHz	28 Bits

sind diese Filter so eingestellt, dass sich die Oberwellen des Rechteck möglichst nicht in deren Nähe befinden. Bei *CIC 1* wurde eine höhere Ordnung gewählt, um am Anfang eine stärkere Dämpfung zu erzielen. Die Anzahl Ausgangsbits erhält man mit Formel 2.11 in Kapitel 2.4. Zuletzt ist ein FIR-Filter implementiert um das Signal auf 48kHz unterabzutasten. Das Filter hat eine Passfrequenz von 2kHz und eine Stopfrequenz von 24 kHz mit einer Dämpfung von 55dB. Wir beschlossen die Koeffizienten mit dem *filterDesigner Tool* von Matlab zu berechnen und als 27 Bit signed Zahlen in einer Lookup Table zu speichern. Wir wählten deshalb 27 Bit, da im FPGA eine solche Multiplikation noch knapp in einen DSP Block integriert werden kann. [14] Weswegen der Ausgang Frequenzmessung nach dem zweiten CIC-Filter gewählt wurde, ist in einem späteren Abschnitt beschrieben.

Die Implementation des CIC-Filter ist in der Datei *cic.vhd* zu finden, das FIR-Filter ist in der Datei *FIR_Decimation.vhd* zu finden und die Top-Komponente ist in der Datei *Filter_pitch.vhd* zu finden.

Verstärker

Die Komponente *Verstärker* ist dafür zuständig beim Signal *filt_out* den Gain der CIC-Filter zu kompensieren und anschliessend dieses mit der Dämpfung, welche die Lautstärkeverarbeitung liefert, zu multiplizieren. In Abbildung 4.8 ist eine Problematik aufgezeigt, welche auftritt, wenn man die Dämpfung zu beliebigen Zeiten wechselt. Links ist zu sehen, was passiert, wenn die Dämpfung beim höchsten Wert der positiven Halbwelle ändert. Diese Sprünge im Signal treten dann als hörbares Knacken auf. Um dies zu verhindern, ist eine Erkennung von Nulldurchgängen implementiert, sodass wie in der Abbildung rechts die Dämpfungen nur bei diesen Nullstellen ändern. Da der Codec ein offsetbehaftetes Signal verlangt, muss das most-significant Bit des Signals getoggelt werden, um dies zu bewerkstelligen. Diese Komponente enthält zudem die Kommunikation mit dem Streaming Interface.

Die Dämpfung des Audiosignals könnte auch über den Codec gelöst werden. Weshalb dies aber nicht möglich ist, ist in Kapitel 5.3 beschrieben.

Die Implementation der Komponente *Verstärker* ist in der Datei *amplifier.vhd* zu finden.

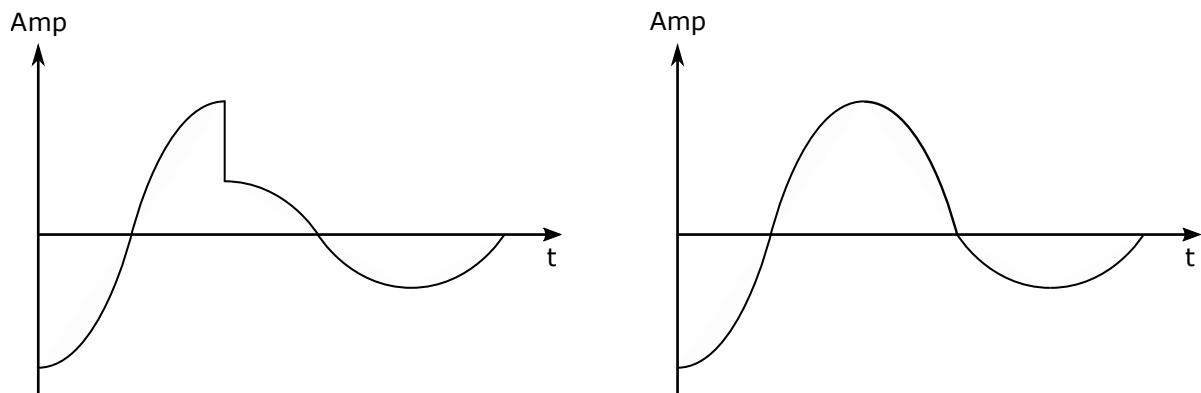


Abbildung 4.8: Unterschied Dämpfungswechsel (links ohne und rechts mit Nullstellenerkennung)

Frequenzmessung, Kalibration & Glissando-Effekt

Die Komponente *Frequenzmessung* hat mehrere Aufgaben und ist diejenige Komponente mit welcher über den Nios II Prozessor die gesamte *Tonhöhenverarbeitung* gesteuert werden kann. Der Aufbau dieser Komponente ist in Abbildung 4.9 aufgezeigt.

Zum einen wird hier die Frequenzmessung durchgeführt. Dies geschieht über die drei Komponenten FIR, Periodenzähler und Goldschmidtdividierer. FIR ist, wie der Name sagt, ein FIR Filter. Dieses ist nötig um das Signal aus den CIC-Filtern, welches noch hochfrequente Anteile enthält, zu filtern. Das FIR Filter hat eine Passfrequenz von 2 kHz, eine Stopfrequenz von 40 kHz und eine Dämpfung von 30dB. Das Filter ist mit dem *filterDesigner* Tool in Matlab berechnet. Wir haben uns entschlossen die Filterkoeffizienten als fixed-point signed Zahlen in einem Array mit 18 bit Länge abzuspeichern. Bei dieser Koeffizientenlänge kann Quartus die DSP-Blöcke so nutzen, dass nach der Multiplikation des Signals mit den Koeffizienten die Resultate gleich in den Blöcken addiert werden. Dies ermöglicht längere Multiplikationsketten. [14]

Anschliessend wird das Signal *fir_out* im *Periodenzähler* ausgemessen. Dieser zählt von Null-durchgang zu Nulldurchgang einen Zähler hoch. Bei einem Nulldurchgang wird der Wert dieses Zählers am Signal *per_cnt* ausgegeben. Der Zählerwert entspricht der Anzahl Abtastwerte des Signals in einer Signalperiode.

Das Signal hat eine Abtastfrequenz von 1.2 MHz. Dividiert man diese Abtastfrequenz durch die zuvor gezählte Anzahl Abtastperioden erhält man die Frequenz des Signals.

Um diese Division zu berechnen, setzen wir den Goldschmidt Algorithmus aus Kapitel 2.5 ein. Dieser hat den Vorteil, dass er auch Nachkommastellen berechnen kann um die nötige Genauigkeit bei den tiefen Frequenzen zu erreichen wie in Kapitel 2.2 beschrieben. Dass die Berechnungsdauer des Algorithmus nicht für alle Zahlen gleich ist, ist nicht problematisch. Diese Zeiten liegen im Nanosekundenbereich und sind nicht hörbar. Der Messbereich der Frequenzmessung fängt bei 100 Hz an und geht bis 10 kHz. Alle Frequenzen darunter oder darüber zeigen 100 Hz respektive 10 kHz an.

Die gemessene Frequenz wird anschliessend in der Komponente *Kalibration & Glissando* benötigt. Diese ist dafür zuständig einerseits die Tonhöhe zu kalibrieren und andererseits den Glissando-Effekt zu steuern. Um die Frequenz des Audiosignals für diese Funktionen zu verändern, verstimmt die Komponente den Referenzoszillator entsprechend. Kalibration & Glissando addiert die Differenz, welche den Glissando-effekt hervorruft und die Änderung, welche während der Kalibration berechnet wurde, und übergibt das Resultat dem Referenzoszillator. Diese wird von nun an als Frequenzdifferenz bezeichnet. Die Steuerung dieser Funktionen ist als State-

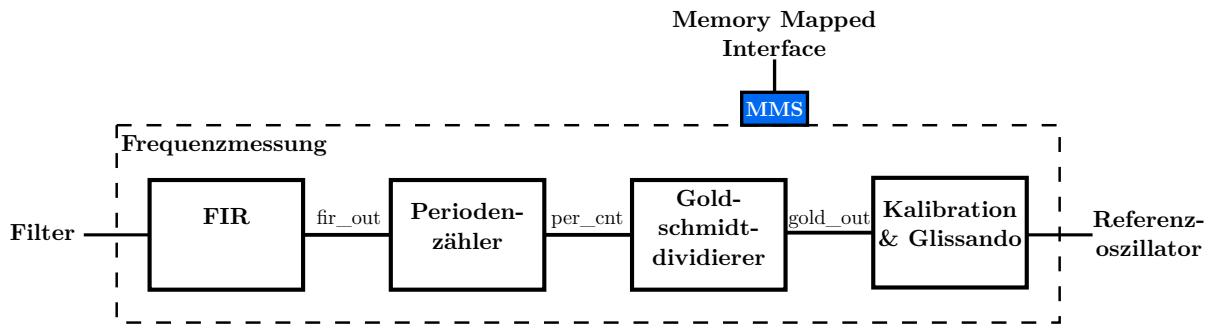


Abbildung 4.9: Aufbau der Frequenzmessung, Kalibration und Glissando-Effekt in der Komponente Pitch Generation

Machine aufgebaut, wie in Abbildung 4.10 zu sehen ist. Dabei sind die States Reset, Check, Sign und Diff für die Kalibration und Freq Range, Step und Step Count für den Glissando-Effekt zuständig. Es folgt eine Erklärung, was in den einzelnen Zuständen geschieht:

Idle: Der Idle State setzt die Frequenzdifferenz auf die berechnete Differenz der Kalibrierung. Der Anteil des Glissando-Effekts wird auf 0Hz gesetzt.

Reset: Der alte Kalibrationswert wird gelöscht und es wird gewartet bis eine neue Frequenzmessung abgeschlossen ist.

Check: Da die Messung Frequenzen unter 100 Hz immer als 100 Hz angibt, muss die Komponente diese erkennen. Bei einer Messung von 100 Hz inkrementiert die Komponente Calibration & Glissando die Frequenzdifferenz um 400 Hz. Dies führt dazu, dass bei der nächsten Messung das Signal nicht mehr in dem Bereich liegt, in dem die Messung immer 100 Hz misst.

Sign: Für die in Kapitel 3 beschriebene Spielweise, dass mit kleinerer Distanz zur Antenne die Tonhöhe steigt, ist der State Sign zuständig. Ist der Referenzoszillator so eingestellt, dass dessen Frequenz kleiner ist als die des Tonhöhenoszillators, so würde bei Annäherung des Spielers an die Antenne die Frequenz des Audiosignals zuerst sinken, bis die beiden Oszillatorenfrequenzen gleich gross sind. Dies, da die Frequenz des Tonhöhenoszillators mit kleinerem Abstand immer weiter sinkt. Anschliessend würde sie wieder steigen, da der Tonhöhenoszillator kleiner ist als der Referenzoszillator. Um zu erkennen, ob dies der Fall ist, subtrahiert die Komponente 100 Hz von der Frequenzdifferenz. Ist die nachfolgende Messung grösser geworden, bedeutet dies, dass der Referenzoszillator kleiner war als der Tonhöhenoszillator. Nun kann ganz einfach die gemessene Frequenz verdoppelt und zu der Frequenzdifferenz addiert werden, damit der Referenzoszillator die grössere Frequenz hat.

Diff: Nach den letzten drei States ist nun sichergestellt, dass der Referenzoszillator grösser ist als der Tonhöhenoszillator. Jedoch sollen ja diese beiden Oszillatoren aufeinander abgestimmt sein. Dazu wird abwechselungsweise die Frequenzdifferenz um einen kleinen Schritt dekrementiert und danach die Frequenz gemessen. Wir haben uns dafür entschlossen, dass sobald die Messung 120 Hz unterschreitet, die Kalibration abgeschlossen ist. Dies, da Töne unterhalb dieser Frequenz sehr merkwürdig klingen.

Freq Range: Der State Freq Range ist dafür zuständig, herauszufinden, welcher diskrete Ton der gewählten Tonleiter (normal oder pentatonisch) am nächsten zur gemessenen Frequenz ist. Die Frequenz wird dabei mit einer Lookup-Table mit allen Grenzen zwischen den Tönen verglichen. Ist die Frequenz ausserhalb des gewählten Frequenzbereichs, wird hier abgebrochen und in den State Idle gewechselt.

Step: Der State Step bestimmt die Schrittgrösse, welcher im nächsten State für die Annäherung nötig ist. Die Schrittgrössen für alle Töne sind im Vorhinein berechnet als 1 Cent Differenz zum eigentlichen Ton. Würde überall die gleiche Schrittgrösse genommen, wäre das Aufschliessen bei hohen Tönen extrem langsam und bei tiefen Tönen so schnell, dass kein Übergang hörbar ist.

Step Count: Der letzte State verrechnet die Frequenzdifferenz in vorgegebenen Intervallen mit dem zuvor bestimmten Step, bis auf den Ton aufgeschlossen ist. Hat die Frequenzmessung jedoch während dem Zählen eine neue Frequenz gemessen, wird in den State Freq Range gewechselt. Erreicht das Aufschliessen bevor eine neue Messung stattfand einen Unterschied von unter 6 Cent zu der anzunähernden Frequenz, stoppt das Zählen bis zu einer neuen Messung.

Die Komponente FIR ist in der Datei *FIR_pitch.vhd* zu finden, die Komponente Periodenzähler in der Datei *count_freq_pitch.vhd*, die Komponente Goldschmidtdividierer in der Datei *goldschmidt.vhd* und die Komponente Kalibration & Glissando in der Datei *CalGlis.vhd*.

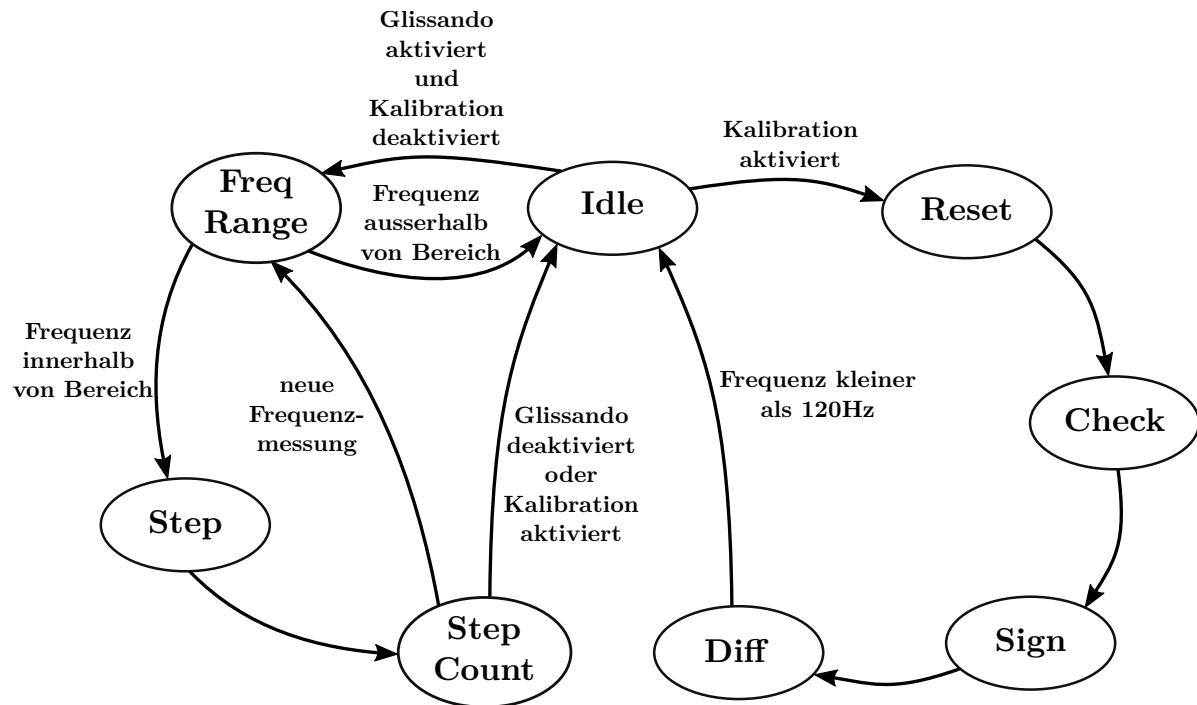


Abbildung 4.10: State Event Diagramm der Kalibration & Glissando Komponente

Register

Um mit der Komponente *Tonhöhenverarbeitung* über das Memory-Mapped Interface kommunizieren zu können, sind folgende Register definiert:

Tabelle 4.3: Zusammenfassung der Register

Register	Adresse	R/W	Bits			
			31-3	2	1	0
ctrl_reg	00	R/W	X	scale	cal	glis
freq_data_reg	01	R	Frequenz			
delay_data_reg	10	W	Verzögerung			

Tabelle 4.4: Control Register Flags

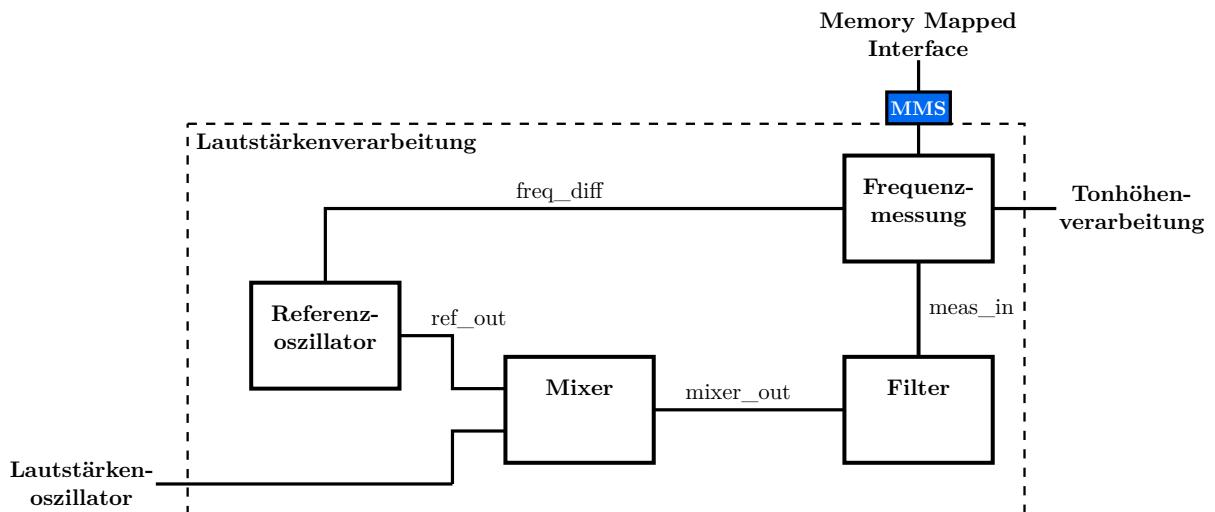
Bits	Kürzel	R/W	Beschreibung
0	glis	W	1 = Glissando-Effekt aktiviert 0 = Glissando-Effekt deaktiviert
1	cal	R/W	1 = Kalibration aktiviert 0 = Kalibration beendet
2	scale	W	1 = Pentatonische Tonleiter 0 = Normale Tonleiter

Das Register *freq_data_reg* enthält die Frequenz für die Anzeige der Spielgenauigkeit. Mehr dazu in Kapitel 5.3.

Das Register *delay_data_reg* enthält die Einstellung für die Zeit, die der Glissando-Effekt benötigt um die Töne zu korrigieren. Es können Werte von 0 bis 9 geschrieben werden, um diese Zeit zu verändern.

4.5 Lautstärkenverarbeitung

Die Aufgabe der *Lautstärkenverarbeitung* ist, aus dem Signal des Lautstärkenoszillators einen Dämpfungsfaktor zu berechnen, mit welchem das Signal der Tonhöhenverarbeitung multipliziert wird. So kann der Spieler die Lautstärke während dem Spielen wie die Tonhöhe über eine Antenne einstellen. Wie Abbildung 4.11 zeigt, sind die beiden Verarbeitungskomponenten auch sehr ähnlich. Der Referenzoszillator und der Mischer sind gleich wie in der Tonverarbeitung. In den nächsten Abschnitten sind die Unterschiede zu den Komponenten der Tonverarbeitung aufgezeigt.

**Abbildung 4.11:** Blockschaltbild der Custom IP Volume Generation

Filter

Beim *Filter* der Laustärkenverarbeitung ist die Frequenzmessung erst nach dem dritten CIC Filter angeschlossen. Wir haben diese Lösung gewählt, um beim FIR-Filter der Frequenzmessungskomponente weniger Koeffizienten und somit weniger Ressourcen zu benötigen. Das FIR-Filter benötigt deshalb weniger Koeffizienten, da nach CIC 3 die Abtastfrequenz des Signals um den Faktor 45 kleiner ist, nämlich 240kHz. Zudem ist das FIR-Filter in dieser Komponente deswegen nicht mehr nötig.

Die Komponente Top-Komponente des Filters ist in der Datei *Filter.vol.vhd* zu finden.

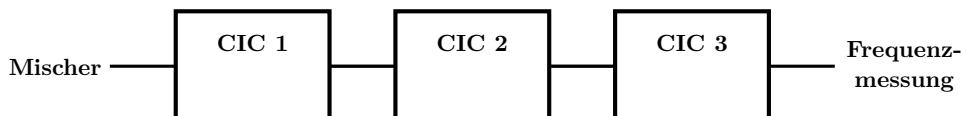


Abbildung 4.12: Aufbau des Filters in der Komponente Volume Generation

Frequenzmessung & Kalibration

Auch bei der Komponente *Frequenzmessung* waren Anpassungen nötig. Die Abtastfrequenz des Signals aus dem Filter haben wir wie im vorherigen Abschnitt besprochen auf 240kHz gesetzt. Dies bedeutet, dass die Frequenzmessung weniger genau ist, was jedoch für die Einstellung der Lautstärke nicht problematisch ist, verglichen zu der Tonhöhe. Der Vorteil von einer tieferen Abtastfrequenz ist, dass das FIR-Filter weniger Filterkoeffizienten hat und somit Ressourcen einspart.

Der Periodenzähler ist gleich geblieben wie in der Tonhöhenverarbeitung.

Anders als zuvor sind nun zwei Goldschmidtdividierer verbaut. Dies um den in Kapitel 4.4 besprochenen Dämpfungsfaktor zu berechnen und an die Tonhöhenverarbeitung weiterzugeben. Wie zuvor berechnet der *Goldschmidtdividierer 1* aus der Anzahl Abtastperioden aus per_cnt die entsprechende Frequenz. *Goldschmidtdividierer 2* berechnet aus der Frequenz den erwähnten Dämpfungsfaktor. Wir haben uns dafür entschieden diese Berechnung so einzustellen, dass alle Messungen unter 300Hz einen Dämpfungsfaktor 0 oder kein Ton ergibt. Das Maximum oder 1 haben wir auf 3500Hz eingestellt. Da die Frequenz des Signals, welches vom Filter ausgegeben wird, exponentiell ansteigt, muss keine Umrechnung stattfinden um die Eigenschaft des logarithmischen Gehörs zu kompensieren.

Anders als bei der gleichen Komponente in der Tonhöhenverarbeitung, ist die Funktionalität des Glissando-Effekts in der Lautstärkeverarbeitung nicht nötig. Die Kalibration funktioniert jedoch gleich wie in der Tonhöhenverarbeitung.

Die Komponente FIR ist in der Datei *FIR.vol.vhd* zu finden, die Komponente Periodenzähler in der Datei *count_freq.vol.vhd* und die Kalibration in der Datei *CalGlis.vol.vhd*.

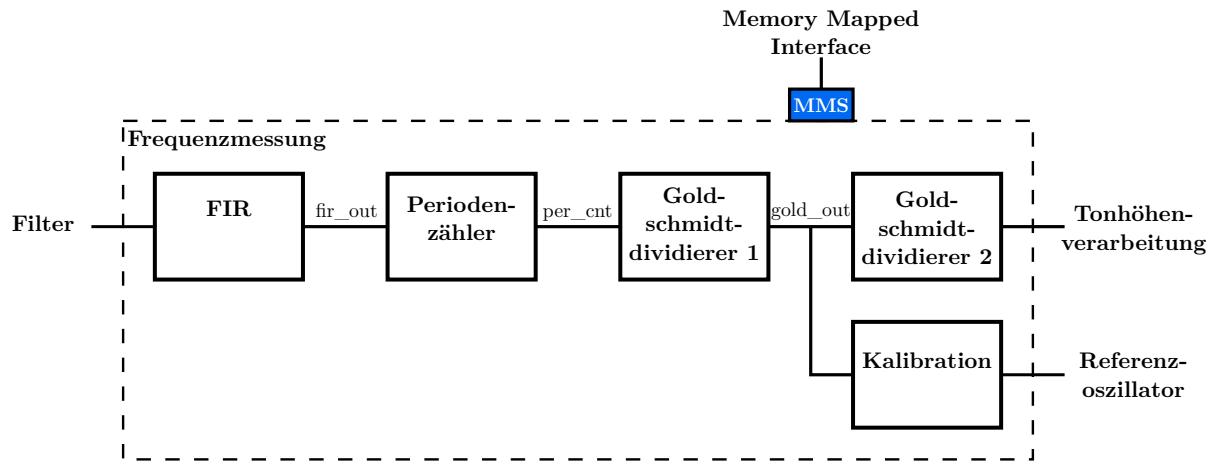


Abbildung 4.13: Aufbau der Frequenzmessung und Kalibration in der Komponente Lautstärkenverarbeitung

Register

Um mit der Komponente *Lautstärkenverarbeitung* über das Memory-Mapped Interface kommunizieren zu können, ist das folgende Register definiert:

Tabelle 4.5: Control Register Flags

Bits	Kürzel	R/W	Beschreibung
0	ant_on	W	1 = Lautstärkenantenne aktiviert 0 = Lautstärkenantenne deaktiviert
1	cal	R/W	1 = Kalibration aktiviert 0 = Kalibration beendet

Ist das Flag ant_on auf 0 gesetzt, lässt sich das Theremin nur über die Tonhöhenantenne spielen. Die Lautstärke ist dabei immer konstant.

4.6 Audioserialisierer

Für die Übertragung der Audiodaten zum Codec ist der *Audioserialisierer* zuständig. Obwohl es von Intel bereits eine IP gäbe, um diese Übertragung zu übernehmen, mussten wir diese Komponente nochmals selber schreiben. Der zur Verfügung gestellte IP Core benötigt eine spezifische Clockfrequenz von 12.288 MHz. Jedoch müssen die Tonhöhenverarbeitung und der Serialisierer Clocks erhalten, die denselben Referenzclock besitzen, um nicht Daten zu verlieren. Die verlangten Clockfrequenzen von 54 MHz für die Tonhöhenverarbeitung und die zuvor genannten 12.288 MHz können nicht in einem PLL generiert werden.

Wie der Name der Komponente schon sagt, serialisiert sie die parallelen Daten für die Übertragung. Dabei sieht der geforderte Signalverlauf des Codec wie in Abbildung 4.14 dargestellt aus. Der Audioserialisierer gibt jeweils für den linken und rechten Kanal dieselben Daten aus. Die Signale DACLRC und BCLK werden vom Codec nach der Konfiguration, beschrieben in Kapitel 5.3, vom Codec generiert und sind Eingänge des Audioserialisierers. Bei jeder positiven Flanke von DACLRC lädt der Serialisierer einen neuen Audiosignalwert ins Schieberegister und schiebt bei jeder negativen Flanke des BCLK ein neues Bit ins Signal DACDAT.

Die Komponente Audioserialisierer ist in der Datei *audio_serializer.vhd* zu finden.

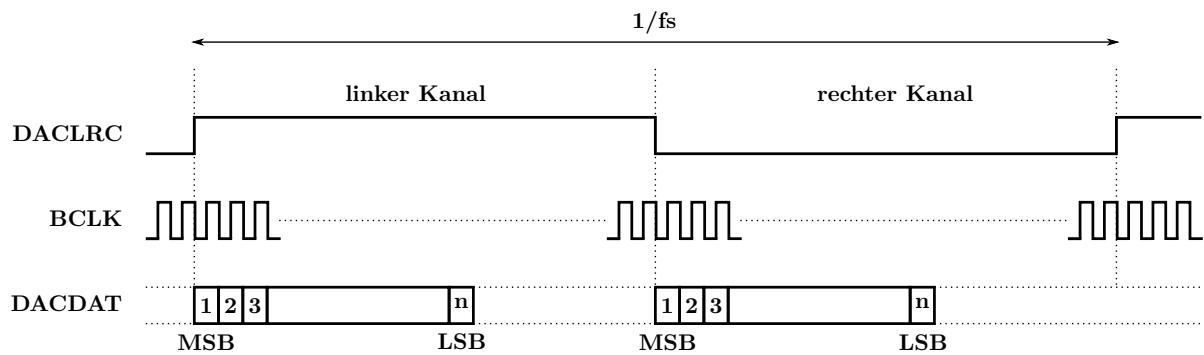


Abbildung 4.14: Signalverlauf des Codec Interface

4.7 Lizenzen

In Tabelle 4.6 sind die verwendeten Intellectual Property (IP) Cores und deren Hersteller aufgelistet.

Tabelle 4.6: Verwendete IP

Bezeichnung IP	Hersteller
PLL	Intel
Nios II	Intel
JTAG	Intel
Timer	Intel
Sysid	Intel
Dram Controller	Intel
SPI Core	Intel
Audio and Video Config	Intel
Flash Controller	Intel
PIO Core	Intel
LT24 Controller	Terasic

5 Realisierung Software

Im folgenden Teil des Fachberichtes ist der Aufbau der Software beschrieben. Es folgt zu Beginn eine Gesamtübersicht.

Die Software ermöglicht die Bedienung des Theremins. Zur Steuerung des Theremins ist auf dem Nios II eine in C programmierte State Machine realisiert. Die Bedienung geschieht über das LT24 LCD Touch Modul von Terasic. Die von Terasic zur Verfügung gestellten c-Dateien zur Ansteuerung des LCD und des Touch, sowie die Dateien zur Darstellung des GUI, stellten sich als wenig brauchbar heraus. Die darin enthaltenen Funktionen sind oft zu ineffizient. Daher zogen wir es vor, diese Funktionen selber zu schreiben.

5.1 Hauptprogramm State Machine

Abbildung 5.1 zeigt links die Initialisierung und rechts den Hauptprogrammfluss der Software als State Machine.

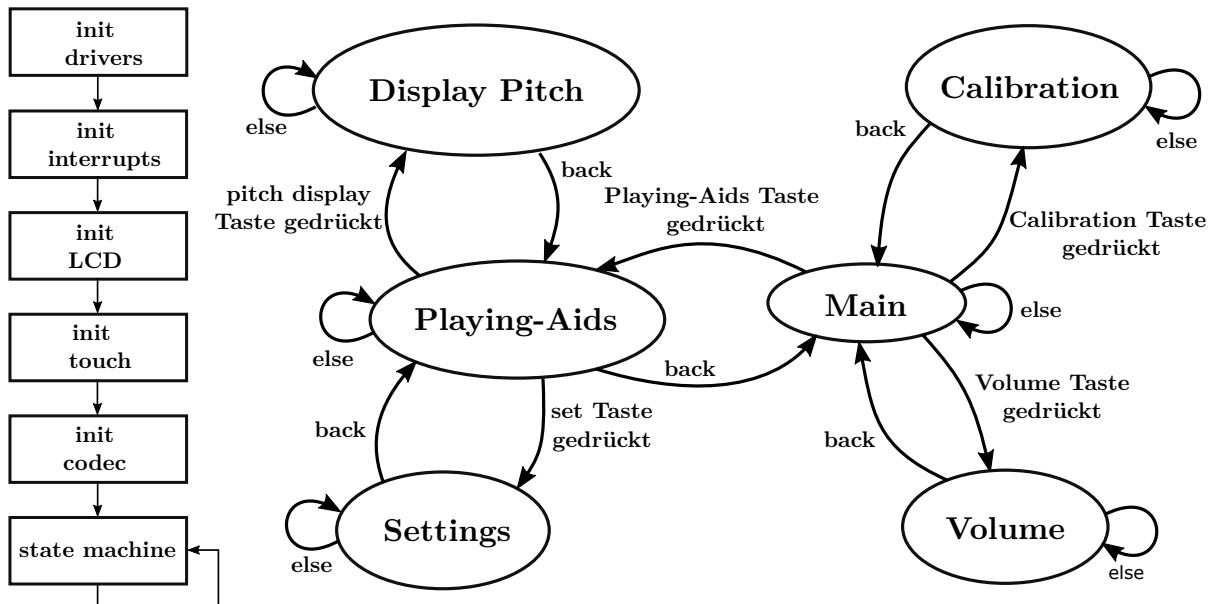


Abbildung 5.1: State Machine und Initailisierung.

Als erstes initialisiert das Programm alle Treiber, den Touchscreen, das LCD und den Codec. Anschliessend führt das Programm in einer Endlosschlaufe die State Machine aus. Es folgen kurze Erklärungen zu jedem State:

Main: Dies ist der erste State nachdem Initialisierungsvorgang. Der Main State wartet auf eine Betätigung der drei in Abbildung 5.2a gezeigten Tasten. Eine Betätigung der drei Tasten führt zu einem Wechsel in den entsprechenden State.

Calibration: Der Calibration State fordert den Benutzer auf, seine rechte Hand in die Nähe der rechten Antenne zu halten. Nach zwei Sekunden startet die Kalibrierung. Sobald die Kalibrierung abgeschlossen ist, kann der Benutzer über die *back* Taste zurück in den Main State gelangen. Abbildung 5.2b zeigt die Darstellung des LCD nach erfolgreicher Kalibrierung.

Volume: In diesem State kann der Benutzer die Lautstärke ändern sowie die Lautstärkenantenne aktivieren und deaktivieren. Die Lautstärke kann in 10 verschiedene Pegel eingestellt werden.

Dies geschieht mithilfe der in Abbildung 5.2c gezeigten + und - Tasten. Beim Betätigen der *vol antenna* Taste wird die Lautstärkenantenne je nach aktuellem Zustand deaktiviert oder aktiviert. Mit dem Betätigen der *back* Taste gelangt der Benutzer in den Main State.

Playing-Aids: Im State Playing Aids kann der Benutzer mit der *Glissando on* Taste den Glissando-Effekt aktivieren und deaktivieren. Die Abbildungen 5.2e und 5.2f zeigen die grafische Realisierung dieser Taste. Über die *Set* Taste gelangt der Benutzer in den State Settings. Durch betätigen des *display pitch* Taste wird in den State Pitch Display gewechselt. Zurück in den Main State gelangt man über die *back* Taste.

Settings: Im Settings State können Einstellungen am Glissando-Effekt gemacht werden. Der Delay des Glissando-Effekts ist in 10 Stufen einstellbar. Zudem kann der Anwender mit der Taste *pentatonic on/off* zwischen der pentatonischen und der normalen Tonleiter wechseln. Mit dem Betätigen der *back* Taste gelangt der Benutzer in den Playing-Aids State. Abbildung 5.2g, zeigt wie der Setting State auf dem LCD aussieht.

Pitch Display: Dieser State unterstützt den Spieler dabei, Töne der Tonleiter zu treffen. Der Spieler bekommt über das Display eine optische Rückmeldung, in welcher Region der Tonleiter sich der gespielte Ton befindet. So muss der Spieler nicht alleine auf sein Gehör vertrauen. Abbildung 5.2i zeigt die Darstellung dieses States. Der Schriftzug oberhalb des LCD zeigt den Ton an, der sich in der Region der gespielten Frequenz befindet. Der kleine vertikale Strich zeigt dem Spieler an, wie weit weg die aktuell gespielte Frequenz von dem Ton der Tonleiter ist. Diese graphische Unterstützung kann jedoch nur bei der pentatonischen Tonleiter angewendet werden. Da die Antenne sehr empfindlich auf Änderungen ist, ist es mit der normalen Tonleiter nicht hilfreich, den vertikalen Strich anzuzeigen. Daher haben wir diese Anzeige nur bei der pentatonischen Tonleiter verwendet.

5.2 Treiber

In diesem Unterkapitel sind die verschiedenen Funktionen der selbst geschriebenen Treiber für die Custom IP Komponenten Tonhöhenverarbeitung und Lautstärkenverarbeitung beschrieben. Zusätzlich war die Erstellung eines Treibers für den LT24 Controller nötig, da Terasic den zur Verfügung gestellten Treiber nicht nach den Konventionen von Intel erstellt hat.

Um einen selbst erstellten Treiber dem Board Support Package (BSP) hinzuzufügen, müssen die Benennungen und Ablageorte der Files einige Bedingungen erfüllen: Die Treiber-Dateien müssen in dem Ordner IP abgelegt sein, welcher sich im Quartus Projekt Ordner befinden muss. Darin muss ein Skript mit der Endung sw.tcl abgelegt sein. In diesem Skript muss ein eindeutiger Name für den Treiber angegeben sein. Zudem muss der Pfad zu den Treiber-Daten angegeben sein. Intel empfiehlt drei Treiber-Daten zu erstellen:

- inc
 - custom_ip_regs.h
- HAL
 - custom_ip_.h
 - custom_ip_.c

Das File mit der Endung regs.h definiert Hardware Interface spezifische Abläufe. Dieses wird im Ordner inc abgelegt. Im HAL Ordner sind ein c und ein h File erstellt, welche die Integration mit dem Hardware Abstracten Layer(HAL) ermöglichen [15]. Die folgenden Paragraphe zeigen die in den c Dateien realisierten Funktionen für die drei Treiber.

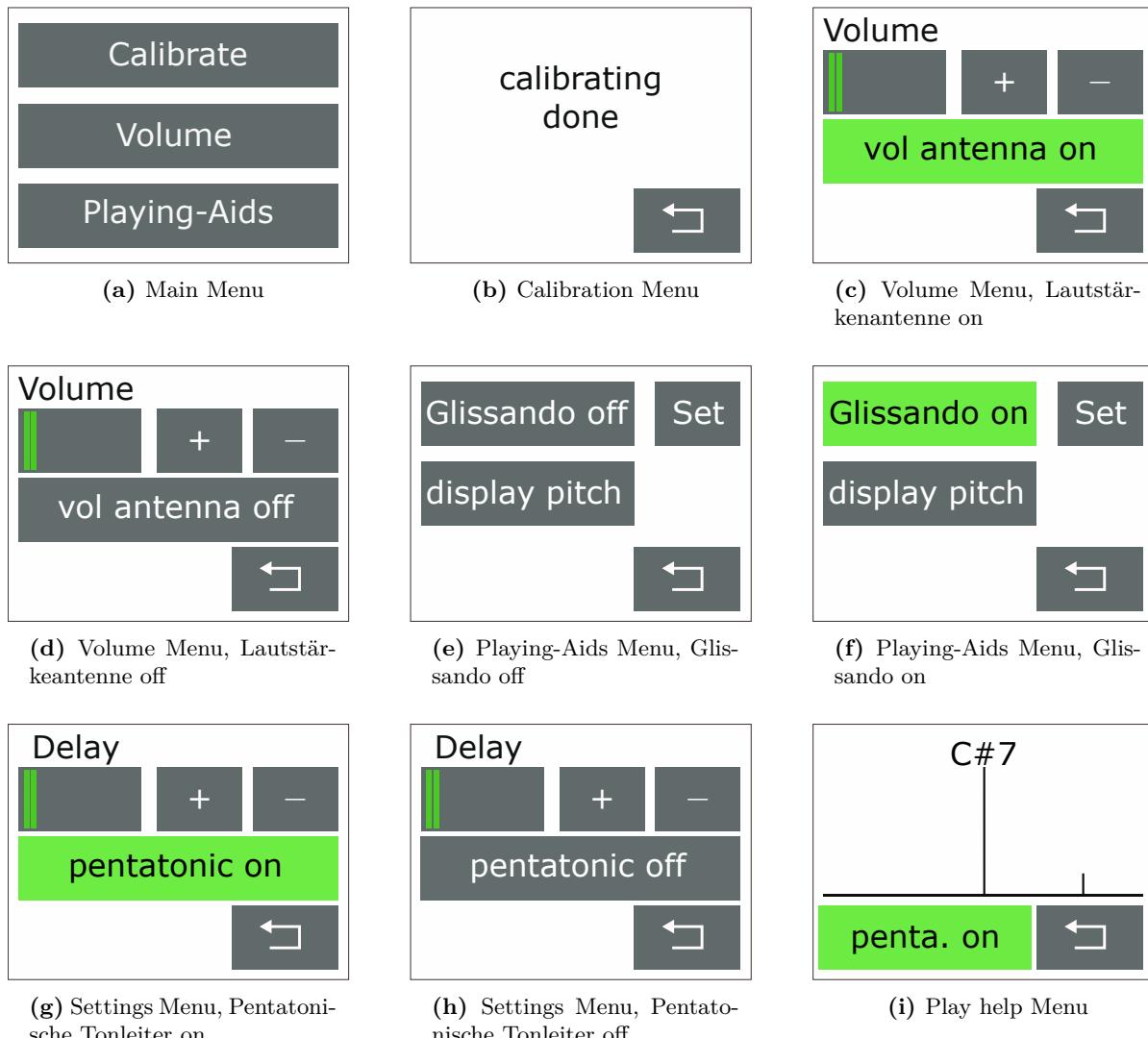


Abbildung 5.2: Darstellung LCD

LT24 Controller

Wie in der Einleitung dieses Unterkapitels erwähnt, erfüllt der von Terasic mitgelieferte Treiber nicht die Konventionen, welche Intel verlangt. Zudem sind die meisten Funktionen des Treibers sehr ineffizient gestaltet. Darum beschlossen wir den Treiber für den LT24 Controller selbst zu schreiben. Im folgenden Teil ist beschrieben, welche Funktionen es für die Steuerung des LCD gibt.

Das Modul *LT24_Controller.c* ermöglicht es, auf dem LCD einzelne Pixel und Rechteckflächen zu zeichnen und zu löschen. Die Funktion *LCD_DrawPoint(x,y,color)* setzt einen Cursor an die gewünschte Stelle auf dem LCD und zeichnet ein Pixel in der entsprechenden Farbe. Auf diese Art ein Rechteck zu zeichnen, ist sehr ineffizient. Da der Treiber von Terasic Rechtecke auf diese Art zeichnet, war eine effizientere Lösung nötig. Mit der Funktion *LCD_DrawRect(xs,ys,xe,ye,color)* werden Rechtecke effizienter gezeichnet. Es wird dabei nur einmal für das ganze Rechteck ein Cursor Feld aufgespannt und danach werden alle Pixel eingefärbt. Da durch das Cursor Feld nicht für jedes einzelne Pixel ein Cursor gesetzt werden muss, wird Zeit eingespart.

Tonhöhenverarbeitung

Das Modul *Pitch_generation.c* ermöglicht, auf die Register aus Kapitel 4.4 zuzugreifen. Die Funktion *get_pixel_pitch_accuracy(penta_on_off,pitch_freq)* liest das freq_data Register aus. Dessen Wert wird für die Anzeige der Spielgenauigkeit in Abbildung 5.2i benötigt. Die Funktion berechnet aus dem gemessenen Frequenzwert und dem anzunähernden Ton einen Pixelwert, um den senkrechten Strich auf dem Display einzuleichen.

Lautstärkenverarbeitung

Die einzige Kommunikation, welche die Lautstärkenverarbeitungs-Komponente mit dem NIOS II hat, ist das Schreiben und Lesen des Kontroll-Registers, um die Kalibrierung zu starten und um die Bedienung über die Antenne zu aktivieren oder zu deaktivieren. Das Modul *Volume_generation.c* ermöglicht dies.

5.3 Audio

Die Kommunikation mit WM8731 Codec geschieht über die IP Komponente Audio/Video Configuration Core von Intel. Über die Funktion *alt_up_av_config_write_audio_cfg_register* kann der Nios II die Kontrollregister des Cores über die Hardware Abstraction Layer (HAL) ansprechen [16]. Das Modul **audio.c** beinhaltet die beiden Funktionen, *codec_wm8731_init()* und *set_vol(vol_gain)*.

In der Initialisierung wird der Codec als Master konfiguriert. Der Clock des Codec wird auf 12 MHz gesetzt und die Sampling Rate auf 48 kHz. Die Input Audio Data Bit Länge wird auf 24 Bit und der Übertragungsmodus der Daten auf Left Justified gesetzt. Mit diesen Einstellungen ist eine Kommunikation mit der Audioserialisierer-Komponente möglich. Um Störungen zu vermeiden, sind die Line In Eingänge des Codec stumm geschaltet, da nur der Line Out nötig ist. Der linke und rechte Kanal sind so eingestellt, dass beide Kanäle die selben Lautstärken haben [17].

Die Gesamtlautstärke des Theremins ist auf 10 unterschiedliche Pegel einstellbar. Dies geschieht mit dem Aufruf der Funktion *set_vol(vol_gain)*. Die leiseste Stufe dämpft den Pegel um 76 db. Jeweils eine Stufe grösser reduziert die Dämpfung um 7 db. Die höchste Stufe dämpft den Pegel um 7 db. Der Codec könnte gemäss Datenblatt das Signal bis +6dB verstärken. Nach Labor-Tests haben wir uns entschieden, das Audio Signal nur zu dämpfen, da eine Verstärkung zu laut ist und Rauschen verursacht.

Ursprünglich war geplant, die Lautstärke des Theremins über den Codec zu steuern. Nicht wie in Kapitel 4.5 beschrieben über die VHDL Komponente. Diese Methode konnte jedoch nicht realisiert werden, da die Zero-Cross Detection des Codec nicht funktionierte, obwohl das entsprechende Flag gesetzt war. Mit der Zero-Cross Dedection sollte der Codec erst bei einem Null durchgang die Lautstärke vermindern oder erhöhen. In unseren Versuchen hat sich die Lautstärke jedoch nie geändert, obwohl ein Sinus Audio Signal angelegt war. Wir mussten feststellen, dass diese Methode für den DAC nicht funktioniert. Mit dieser Methode hätte die Lautstärke, verglichen zur realisierten Methode, eine bessere Dynamik gehabt.

5.4 Touch

Die von Terasic zur Verfügung gestellte Datei zum Auslesen des Touch ist leider sehr unübersichtlich aufgebaut. Es ist sehr schwierig, die darin enthaltenen Funktionen auf das Projekt anzuwenden. Daher erstellten wir selbst ein, Touch Interrupt Routine.

Der resistive Touch Display des LT24 LCD Touch Modul ist mit dem AD783 Analogic Devices Chip verbunden. Abbildung 5.3 zeigt den Signalverlauf des AD783. Sobald der Touch Display berührt wird, löst der Chip am Pen Interrupt Pin ein Interrupt aus, welches vom Nios II detektiert wird. Darauf schreibt der Nios II über die DIN Leitung ins Kontrollregister um eine Messung der X und Y Koordinaten anzufordern. Während des Acquisition Mode werden die X und Y Koordinaten gespeichert und nach der fallenden Flanke des BUSY Signals über die DOUT Leitung dem Nios II übertragen [18].

Für unser Projekt ist es wichtig den Pen Interrupt zu detektieren und die X und Y Koordinaten auszulesen. Auf diese Weise können wir sagen, welche Taste gedrückt worden ist.

Das Ganze ist im Modul *touch_isr.c* realisiert. Darin befindet sich eine Funktion *touch_init(void*context)*. Diese aktiviert das Touch Pen Interrupt und registriert die Funktion, welche durch das Interrupt aufgerufen wird. In der Interrupt Service Routine *touch_isr(void*context)* wird zuerst das Touch Pen Interrupt deaktiviert. So dass in dieser Zeit kein weiteres Interrupt auftreten kann. Nach dem Deaktivieren des Interrupts liest der *alt_avalon_spi_command* die X und Y Koordinaten aus.

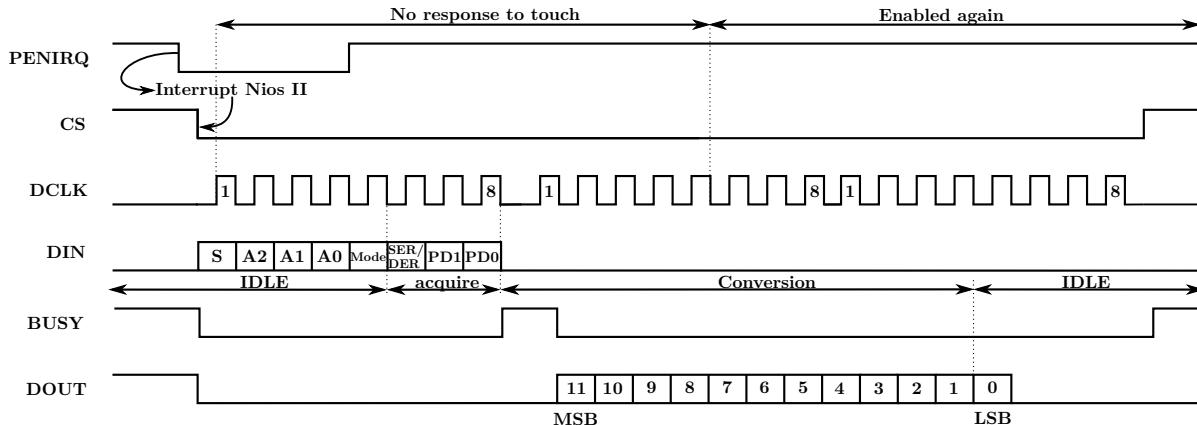


Abbildung 5.3: Signalverlauf des AD783

5.5 GUI

Die Funktionen, welche von Terasic für die Gestaltung des GUI zur Verfügung gestellt werden, sind für unser Projekt zu ineffizient. Um einen Text anzuzeigen, verwendet Terasic eine Funktion, die ein Alpha Blending an den Rändern der Buchstaben durchführt. Dabei wird die Schriftfarbe mit der Hintergrundfarbe gemischt. Dieser Prozess nimmt viel Zeit in Anspruch und hat wenig Nutzen. Wodurch bei jedem neuen Zeichnen eines Texts zugeschaut werden konnte, wie die Pixel gezeichnet wurden. Dies ist für unser Projekt unbrauchbar. Zudem war eine ansprechendere Schriftart nötig. Daher realisierten wir eine eigene Funktion, welche Texte zeichnet. Diese ist im Modul **simple_text.c** umgesetzt.

simple_text.c

Mit dem Open Source Tool *The Dot Factory* liess sich eine Bitmap für die Schriftart Arial generieren, welche 22 Punkte gross gewählt ist. Das Tool generiert zwei Arrays. Im Bitmap Array sind die Buchstaben in einer Bitmap gespeichert. Das Descriptor Array enthält Informationen über die Breite jedes Characters und den Offset in der Character Bitmap. Um den Offset eines Buchstabens zu bestimmen, wird der Character minus des ersten Characters in der Bitmap gerechnet. Dies ergibt den Index für das Descriptor Array, in welchem der Offset für die Bitmap gespeichert ist. In Abbildung 5.4 ist dieser Prozess veranschaulicht. In diesem Beispiel besteht die Bitmap aus den Buchstaben a, b und c. Für den Buchstaben b wird der Offset 1 ausgerechnet. Im Descriptor Arrey ist auf Position 1 die Breite 5 gespeichert und der Offset 10 für die Bitmap. Mit diesen Informationen kann die Funktion `print_string(x,y,color,font,font_descriptor,string)` einen Text String zeichnen. Dabei werden nur die Pixel gezeichnet, welche in der Bitmap auf 1 gesetzt sind.

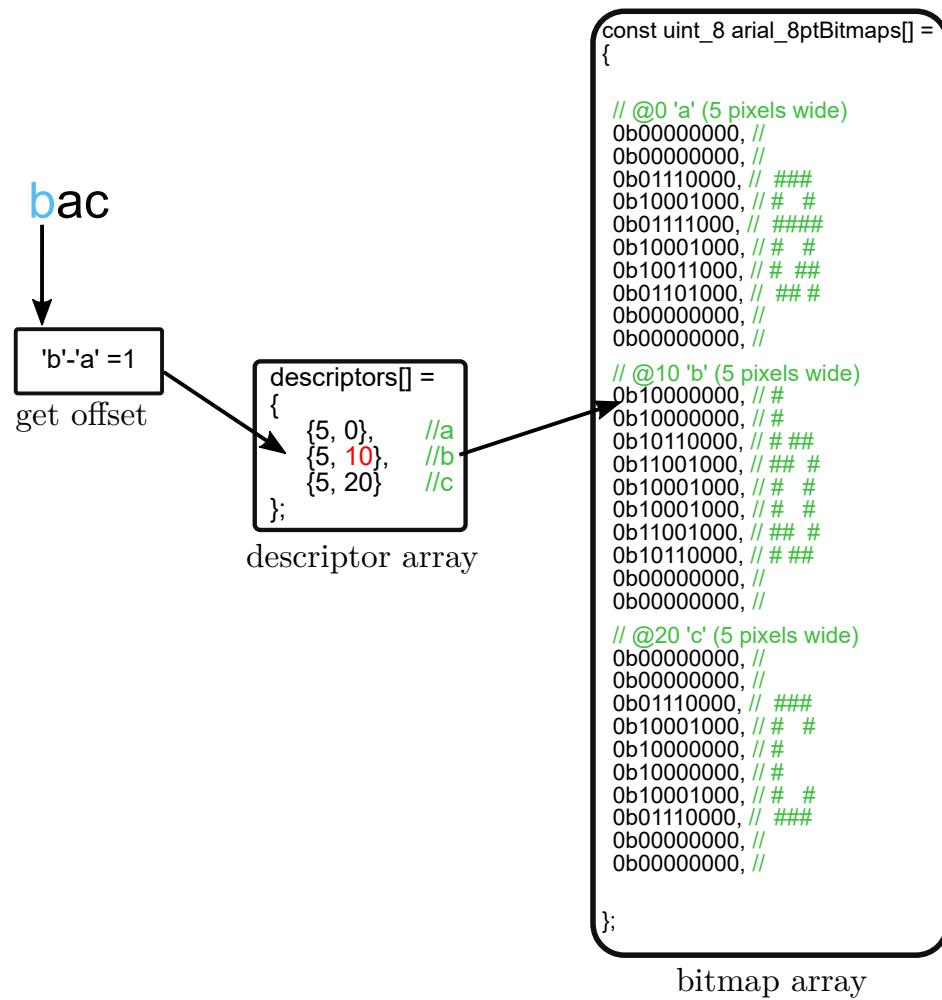


Abbildung 5.4: Bitmap und Discriptor Array.

gui.c

In diesem Modul sind mit der Funktion `print_string(x,y,color,font,font_descriptor,string)` aus dem Modul `simple_text.c` und der Funktion `LCD_DrawRect(xs,ys,xe,ye,color)` aus dem Modul `LT24_controller.c` die einzelnen Menüs dargestellt.

5.6 Lizenzen

Der Hardware Abstraction Layer (HAL) verwendet die Open-Source C standart Bibliothek *newlib*. Es ist nicht erforderlich den Quellcode zu veröffentlichen[15].

Das verwendete Tool um die Bitmaps der Buchstaben zu erzeugen, "The Dot Factory", ist MIT lizenziert. Es ist ebenfalls nicht erforderlich den Quellcode zu veröffentlichen.

6 Realisierung Gehäuse

Im folgenden Teil des Fachberichtes ist die Realisierung des Gehäuses beschrieben.

Die Anforderungen an das Gehäuse des digitalen Theremins sind:

- Die Lautstärken- und die Tonhöhenantenne müssen genügend Abstand zueinander haben, damit der Spieler das Theremin richtig spielen kann.
- Das Antennenoszillator PCB und das DE1-SoC Board müssen für den Spieler ersichtlich sein.
- Für die Bedienung muss das LT24 Touch Modul für den Benutzer gut sichtbar platziert sein.
- Um den Preis des Gehäuses tief zu halten und für die Gestaltung des Gehäuses möglichst viel Freiheit zu haben, soll das Gehäuse 3D-gedruckt sein.

Um diese Anforderungen zu erfüllen, konstruierten wir das Gehäuse mit dem 3D-CAD-System Inventor. Inventor ist eine sehr umfangreiche Konstruktions-Software mit dem die ausgewählte Form des Gehäuses leicht zu realisieren war. Um das Gehäuse zu drucken, verwendeten wir den S5 Ultimaker 3D Drucker, da dieser sehr benutzerfreundlich ist und ein grosses Druckvolumen hat. Der S5 Drucker hat eine Druckvolumen von $330\text{ mm} \times 240\text{ mm} \times 300\text{ mm}$. Das Gehäuse musste jedoch in vier Teile unterteilt werden, damit die Platzverhältnisse im Drucker ausreichten.

Wir gestalteten die Form des Theremins oval, da andere kommerziell erhältliche Theremins eine solche Form aufweisen. Die vier Einzelteile des Gehäuses sind alle gleich aufgebaut. Abbildung 6.1 zeigt die Grundstruktur eines Einzelteils. Die Funktion Wandlung von Inventor ermöglichte es, die Grundstruktur oval auszuholen. Jeweils zwei Einzelteile bilden zusammen den Deckel und den Boden. Daraus resultierte das in Abbildung 6.2 gezeigte Gehäuse.

Die vier Einzelteile bestehen aus schwarzem Polylactide (PLA). Da das Gehäuse eine ovale Geometrie hat, braucht es Stützstrukturen für den Herstellungsprozess. Das eingesetzte Polyvinylalkohol (PVAL) hat die nützliche Eigenschaft, dass es wasserlöslich ist.

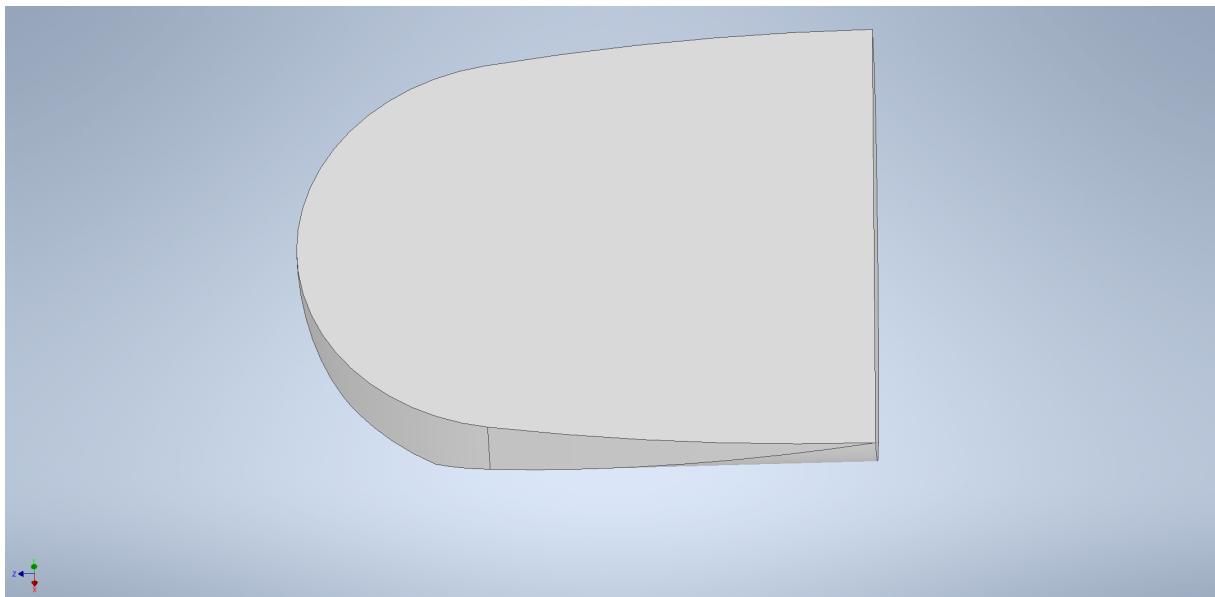


Abbildung 6.1: Grundstruktur eines Einzelteils.

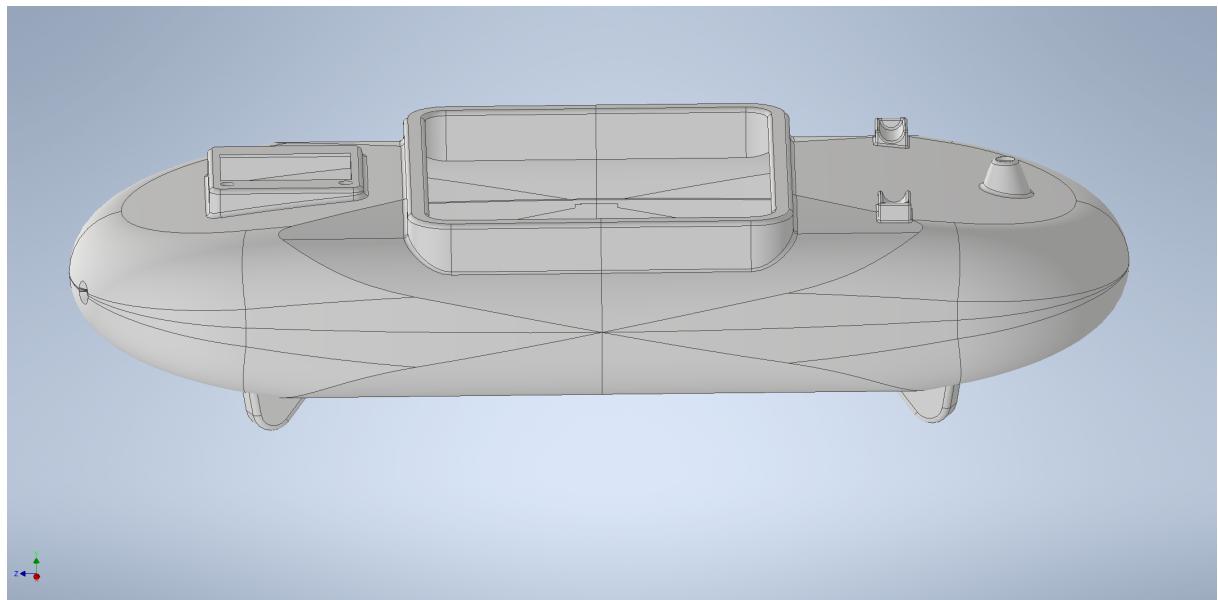


Abbildung 6.2: Theremin-Gehäuse.



Abbildung 6.3: kompletter Aufbau des Theremins

7 Validierung

In diesem Kapitel sind die Resultate der Messungen des PCB, der Frequenzmessung, des Glissando-Effekts und des Ton- Display aufgeführt. Dabei werden jeweils der Messaufbau beschrieben und die Resultate dargestellt und kommentiert.

7.1 Antennenoszillator PCB

Auf dem Antennenoszillator PCB haben wir die Betriebsspannungen und die Ausgänge der Komparatoren getestet. Die dazu verwendeten Messmittel sind in Tabelle 7.1 angegeben. Die Signale haben wir mit dem Lecroy Wavesurfer 3054 Oszilloskop gemessen.

Die 9 V Betriebsspannung hat eine Rippelspannung von 7.3 mV. Somit ist die Colpitts Oszillatorschaltung stabil gespiesen. Die 3.3 V Betriebsspannung weist eine Rippelspannung von 133 mV auf. Dies ist jedoch noch vertretbar, da die Spannung für den digitalen Teil der Schaltung gebraucht wird.

Tabelle 7.1: Gemessene Spannungen PCB

Spannung	soll [VDC]	ist [VDC]	Ripple [mVDC]
Betriebsspannung 9V	9	9.3	7.3
Betriebsspannung 3.3V	3.3	3.4	133
Schaltnetzteil 12V	12	12.5	150

Bei den Messungen der Ausgänge der Komparatoren waren auf den Rechtecken bei der steigenden und fallenden Flanke Überschwinger ersichtlich. In einem Paper von Analog Device haben wir erfahren, dass die Verursacher der Überschwinger die langen Ausgangsleitungen sind. Diese wirken wie nicht abgeschlossene Übertragungsleitungen und lösen Reflexionen aus [19]. Um dieses Problem zu lösen, schlossen wir die Ausgangsleitung mit einem 300 Ohm Widerstand ab.

Beim ersten Austesten der Oszillatoren mit angeschlossenen Antennen wiesen die Oszillatoren ähnliche Frequenzen auf. Bei einer Veränderung der Lautstärkenoszillatofrequenz wurde ebenfalls die Tonhöhenantennenfrequenz verändert. Dies kann durch Übersprechen oder gegenseitige Beeinflussung der Oszillatoren hervorgerufen werden. Um dieses Problem zu umgehen, haben wir die Frequenzen der beiden Oszillatoren um 30 kHz versetzt zu gewählt. Dadurch war das Problem behoben.

Durch den häufigen Gebrauch des PCB ist uns bewusst geworden, dass der verwendete JFet sehr empfindlich gegenüber elektrostatischer Entladung ist.

Bei einer Weiterentwicklung des Theremins sollte das Antennenoszillator PCB überarbeitet werden. Es ist eine Schutzbeschaltung für den JFet notwendig. Zudem sollten die Oszillatoren auf zwei separaten PCB realisiert werden, um Übersprechen und gegenseitige Beeinflussung zu vermeiden.

Tabelle 7.2: Verwendete Messmittel

Messgerät	Bezeichnung
Lecroy wavesurfer 3054	MSZ-M-0091

7.2 Frequenzmessung

Um die Genauigkeit der Frequenzmessung zu bestimmen, testeten wir das Theremin bei den Frequenzen aus der Tabelle 2.1 in Kapitel 2.2. Wir verwendeten dazu anstatt unseres PCB einen Funktionsgenerator, da keine genaue Messung mit dem PCB möglich ist. Zum Auslesen der Frequenz nutzen wir das Tool *SignalTap Logic Analyzer* in Quartus, um auf das Register der Frequenzmessung mit den Messresultaten zuzugreifen. Zu Beginn der Messung war eine Bestimmung des Offset des Referenzoszillators nötig. Der Frequenzgenerator wurde um 120 Hz tiefer eingestellt als der Referenzoszillator, da 120 Hz die Frequenz ist, auf die kalibriert wird. Daraus ergab sich ein Offset von 6 Hz. Für die Bestimmung der minimal und maximal gemessenen Frequenzwerte lasen wir aus dem SignalTap 20 Werte aus. Aus dem Maximum und Minimum bestimmten wir die grösste Abweichung zum entsprechenden Ton. Aus diesen Abweichungen berechneten wir die Werte aus Abbildung 7.1 .

Alle gemessenen Werte liegen unter einem Fehler von 8 Cent. Wie bereits im Kapitel 2.2 beschrieben, ist es schwer zu sagen, wann ein Ton als „nicht getroffen“ empfunden wird. Daher haben wir uns darauf geeinigt, dass Werte unter 8 Cent als „getroffen“ empfunden werden. Somit erfüllen alle Frequenzen diese Genauigkeit.

Wie in Abbildung 7.1 ersichtlich, steigt die Messung mit zunehmender Frequenz immer mehr an. Dies spricht mit der Simulation aus Matlab aus Abbildung 7.2 überein. Dabei wurde in Matlab dieselbe Messmethode simuliert in 1 Hz Schritten von 100 Hz bis 2 kHz. Auch die tiefen Cent Werte um 600 Hz stimmen mit der Simulation überein, da gewisse Frequenzen mit der gewählten Abtastfrequenz von 1.2 MHz eine genauere Messung ergeben.

Tabelle 7.3: Verwendete Messmittel

Messgerät	Bezeichnung
Funktionsgenerator	MSZ-M-0051
SignalTap Logic Analyzer	

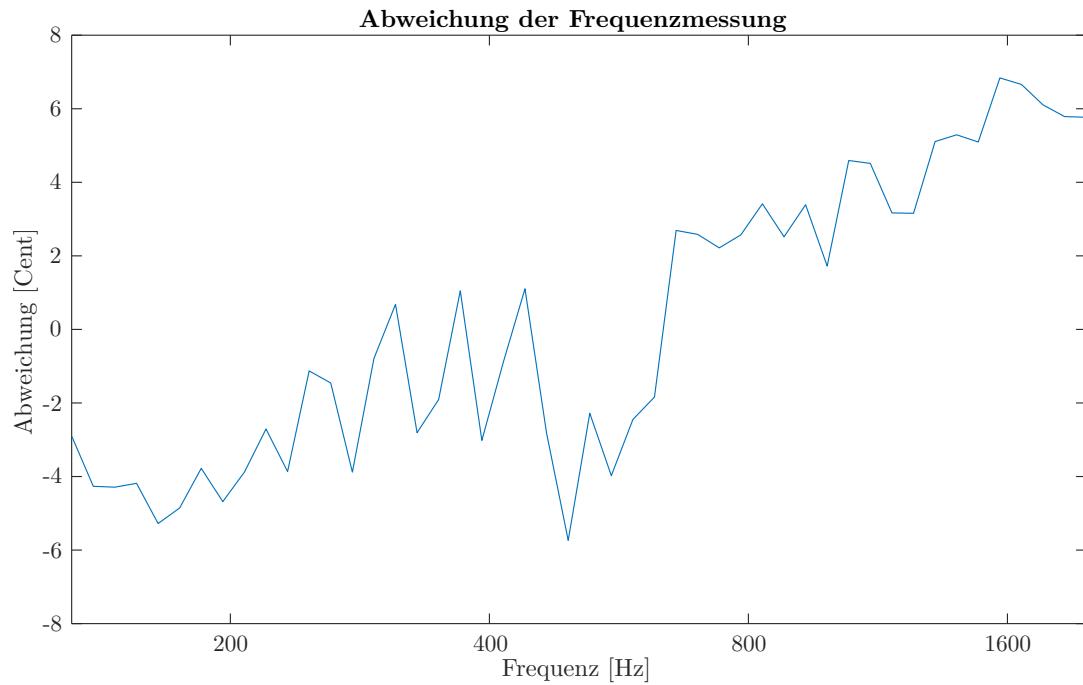


Abbildung 7.1: Maximale Abweichung der Frequenzmessung.

7.3 Glissando-Effekt

Auch für den Glissando-Effekt war es notwendig einen Test durchzuführen, um die Genauigkeit der Töne festzustellen. Wir verwendeten auch hier anstatt unseres PCB einen Funktionsgenerator. Um die Frequenz einzustellen, wurde das Tool *SignalTap Logic Analyzer* in Quartus eingesetzt um auf das Register der Frequenzmessung mit den Messresultaten zuzugreifen. Schlussendlich wurde der Ton mit der App *Tonal Energy Tuner* auf dessen Genauigkeit gemessen. Die App gibt diese Genauigkeit direkt in Cent an. Die Messung umfasst alle Frequenzen aus der Tabelle 2.1 in Kapitel 2.2. In Abbildung 7.3 sind alle diese Abweichungen aufgezeigt. Die blaue Kurve zeigt die Resultate, wenn die Frequenz kleiner eingestellt wurde als der anzunähernde Ton. Die orange Kurve zeigt die Resultate, wenn die Frequenz grösser eingestellt wurde als der anzunähernde Ton. Wie zu sehen ist, ist auch diese Funktion genauer als 8 Cent. Interessanterweise nimmt bei beiden Einstellungen offenbar die angenäherte Frequenz mit höheren Tönen immer mehr ab. Da die Frequenzmessung wie zuvor besprochen mit grösseren Frequenzen immer mehr Abweichung hat, ist dies auch erklärbar.

Weshalb die Kurve nicht wie in der Frequenzmessung immer positiv wird, erklärt die Abbildung 7.4. Da bei tiefen Frequenzen die gemessene Frequenz eher tiefer ist als die wirkliche, bedeutet dies, dass der IST-Wert grösser ist als der Messungs-Wert. Der Glissando-Effekt nähert nun die Differenz zwischen dem gemessenen Wert und dem SOLL-Wert an. Dies bedeutet, dass der angenäherte Wert immer noch die Abweichung zwischen IST und Messung hat. Bei den hohen Frequenzen ist es genau umgekehrt. Die Messung ist nun höher im Vergleich zum IST-Wert. Somit bewirkt der Glissando-Effekt in diesem Szenario, dass die angenäherte Frequenz kleiner ist als der SOLL-Wert.

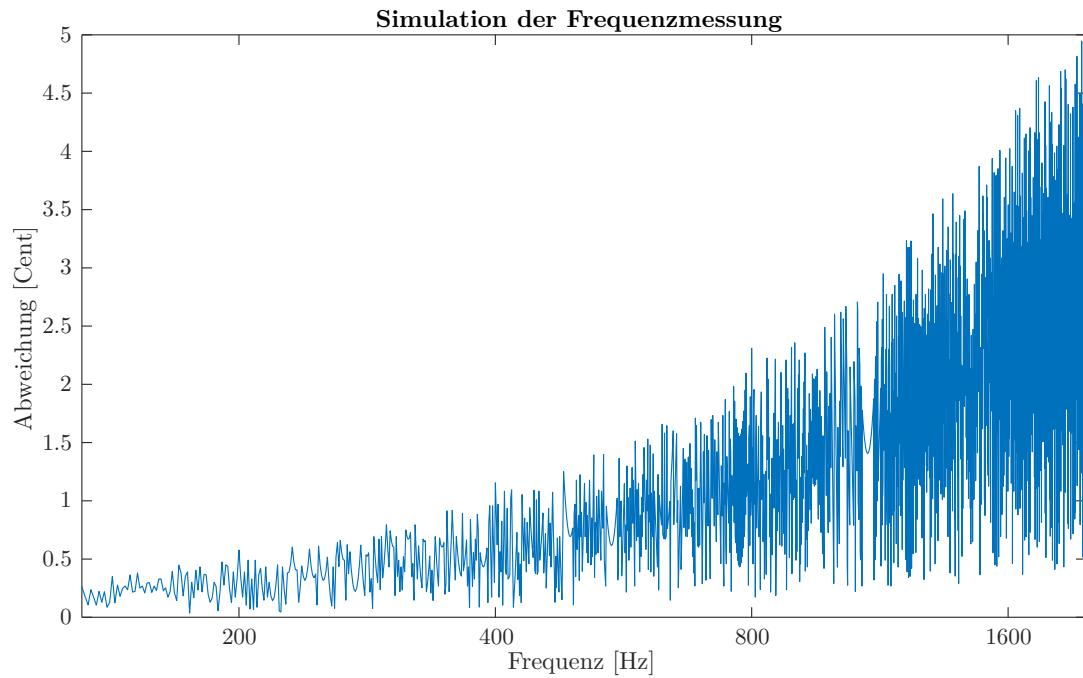


Abbildung 7.2: Abweichung der Frequenzmessung in der Simulation

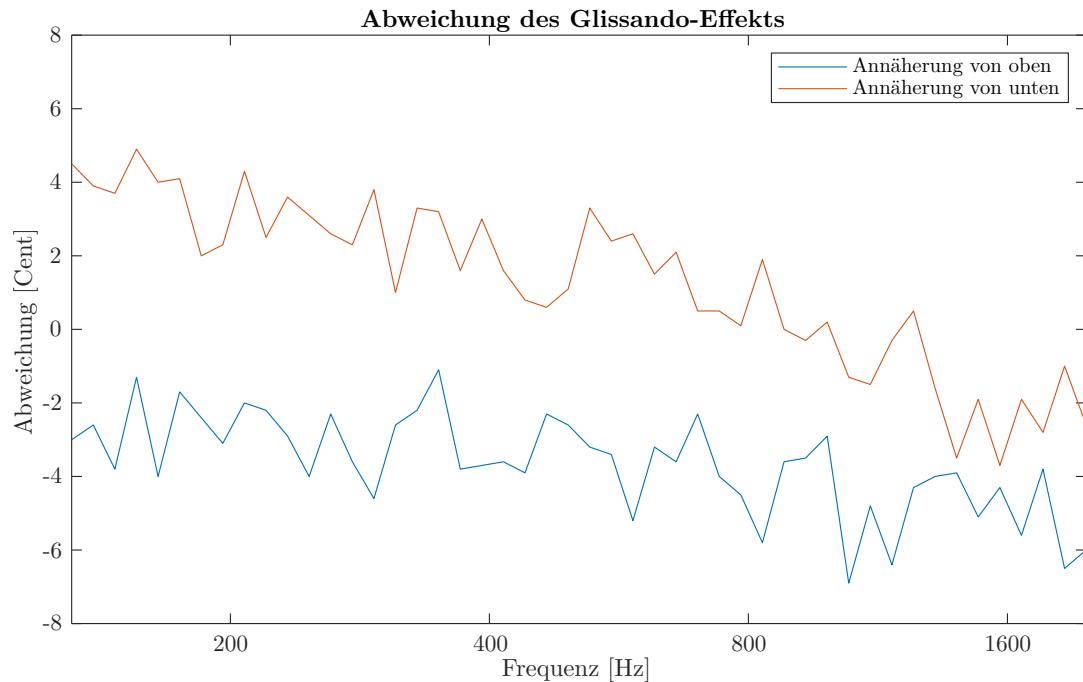


Abbildung 7.3: Resultate der Validierung des Glissando-Effekts

Tabelle 7.4: verwendete Messmittel

Messmittel	Bezeichnung
Funktionsgenerator	MSZ-M-0051
SignalTap Logic Analyzer	-
Tonal Energy Tuner App	-

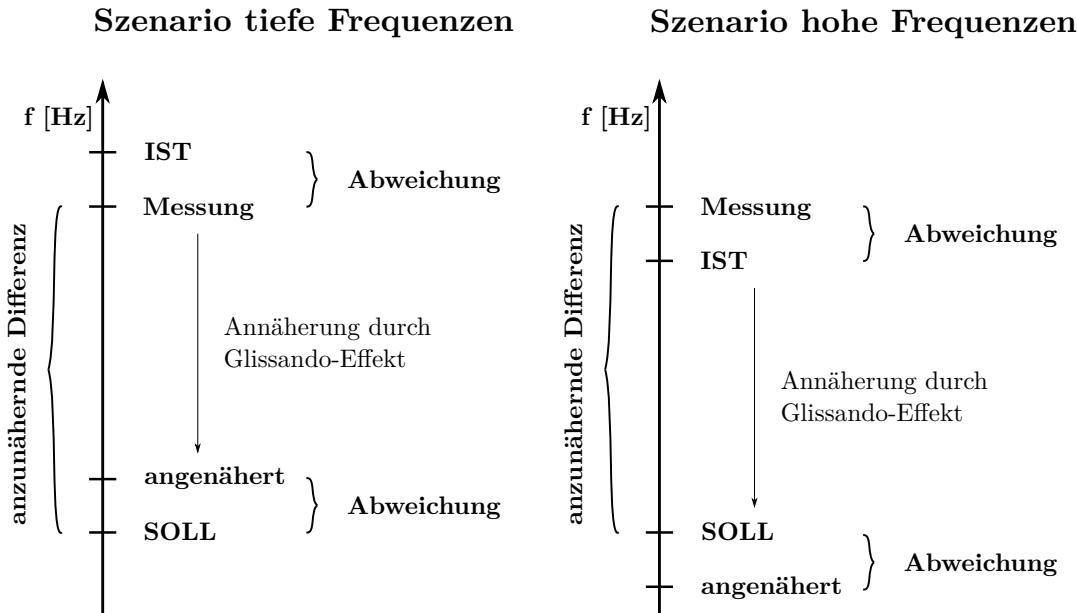


Abbildung 7.4: Erklärung der beobachteten Änderungen

7.4 Gesamttest

Zuletzt haben wir den gesamten Aufbau auf dessen Funktionsfähigkeit getestet. Dabei sind drei Punkte aufgefallen.

Erstens tritt das leichte Aliasing, welches zu erwarten war, bei hoher Lautstärke auf. Auffallend ist, dass dieses nur bei den höheren Tönen (über 1 kHz) auftritt. Dies ist auf die Filterung des Mischersignals durch die CIC-Filter und das verwenden eines Rechtecksignals im Mischer zurückzuführen. Die Oberwellen des Rechtecksignals, welche auch Mischprodukte hervorrufen, machen es schwierig, durch Filterung mittels CIC-Filter Aliasing ganz zu vermeiden. Diese Problematik ist in Kapitel 2.4 beschrieben.

Zweitens ist bei einer bestimmten Einstellung des Theremins ein Rauschen zu hören. Stellt man die Lautstärke auf dem Display auf das Maximum und über die Lautstärkenantenne eine tiefe Lautstärke ein, ist ein leichtes Rauschen zu hören. Dies ist auf den Kompromiss, auf welchen wir in Kapitel 5.3 eingegangen sind, zurückzuführen. Da der Digital-Analog-Wandler im Codec in diesem Fall ein nicht voll ausgesteuertes digitales Signal erhält, fällt dessen Rauschen mehr ins Gewicht.

Weiter ist erst nach der nicht flüchtigen Programmierung des Theremins aufgefallen, dass wenn das USB Kabel ausgesteckt wird, das Theremin nicht mehr funktioniert. Dies liegt darin, dass das verwendete Netzteil keinen Erdungsanschluss hat. Während den Tests war das Entwicklungsboard ständig über das USB-Kabel und den angeschlossenen PC geerdet. Nachdem das Theremin separat über einen Stecker eine Erdung erhielt, war dieses Problem verschwunden.

8 Schlusswort

Das Projekt 6 umfasste die abschliessende Entwicklung eines digitalen Theremins auf einem FPGA. Die Grundlagen für die Weiterentwicklung stammen aus der Arbeit des Projektes 5 ein Semester zuvor. Diese Grundlagen beinhalteten die Verarbeitung des Antennensignals.

Ergebnisse

Die Implementierung der Lautstärkensteuerung über eine zweite Antenne ist abgeschlossen und funktioniert einwandfrei. Damit diese auch ein Signal erhält, ist der zweite analoge Oszillator in einem Redesign des PCB hinzugefügt worden. Dieses Redesign umfasst nebst des zweiten Oszillators eine Speisung der beiden Schaltungen über das gleiche Netzteil wie das FPGA.

Die Bedienung des FPGA läuft über den implementierten Nios II Prozessor und den von ihm gesteuerten LCD Display. Der Benutzer kann über den Touchscreen diverse Einstellungen vornehmen und Funktionen des Theremins einfach aktivieren und deaktivieren.

Der Spieler kann die automatische Kalibration des Theremins über das Menu starten, um es auf seinen Spielstil abzustimmen. Dazu gleicht das Theremin die beiden digitalen Referenzoszillatoren auf die analogen Antennenoszillatoren ab.

Das Spielen von genauen Tönen ist nun auch möglich, wenn der Spieler keine ruhige Hand hat. Der eingebaute Glissando-Effekt korrigiert während dem Spielen die Töne auf den nächstgelegenen Ton. Gespielt werden kann in zwei Tonsystemen: normale Tonleiter mit Halbtönen oder eine pentatonische Tonleiter. Die pentatonische Tonleiter ist praktisch, um ohne grossen Aufwand ansprechend klingende Melodien zu spielen.

Während dem Spielen ermöglicht es die Anzeige der Spielgenauigkeit zu sehen, wie falsch der Spieler seine Hand hält, wenn die pentatonische Tonleiter aktiv ist. Wenn die normale Tonleiter aktiviert ist, wird der nächstgelegene Ton angezeigt. Dies hilft denjenigen Spielern mit weniger musikalischen Talenten.

Schlussendlich wurde das Gerät in ein ansprechendes Gehäuse verpackt. Damit wir ein etwas ausgefalleneres Gehäuse fertigen konnten, entschieden wir uns dieses mit einem 3D-Drucker herzustellen.

Schwierigkeiten

Weil wir viel Zeit für die Inbetriebnahme der ganzen Signalverarbeitung benötigten und wegen Umwelteinflüssen ausserhalb unserer Kontrolle, konnten wir die zusätzlichen Klangeffekte nicht implementieren.

Weiter ist beim Spielen bei höheren Frequenzen ein leichtes Aliasing zu hören, was auf den Aufbau der Filter zurückzuführen ist. Die Filter sind so eingestellt, dass dieses Aliasing möglichst minimiert ist.

Zuletzt kann bei der höchsten Lautstärkeneinstellung auf dem Display und der tiefsten Einstellung über die entsprechende Antenne ein Rauschen gehört werden. Dies ist auf die Implementierung der Lautstärkeneinstellung zurückzuführen. Bei dieser mussten wir wegen Schwierigkeiten mit dem verbauten Codec, Kompromisse eingehen.

Weiterentwicklung

Das Aliasingproblem könnte durch die Verwendung eines Analog-Digital-Wandlers verkleinert werden. Dies da ein Analog-Digital-Wandler anstelle des Rechtecksignals direkt den Sinus des analogen Oszillators einlesen könnte. Die Multiplikation der Sinusse des Referenzoszillators und des analogen Oszillators würde nur eine hochfrequente Komponente bedeuten ohne Oberwellen. Nötig wäre dazu jedoch ein Wandler mit sehr hoher Abtastfrequenz.

Die Verwendung eines neuen Codec, mit welchem Nullstellenerkennung möglich wäre, ist ein Entfernen des Rauschens erreichbar, welches bei bestimmten Gegebenheiten hörbar ist.

Für die zwei zuvor genannten Verbesserungen ist ein Redesign des PCB nötig, bei dem eine Überarbeitung der Oszillatoren nötig ist. Eine Schutzbeschaltung der JFet ist nötig um diese vor statischer Entladung zu schützen.

Lerngewinn

Bei der Projektwahl haben wir das digitale Theremin gewählt, um das erlernte Wissen über VHDL auszubauen und zu festigen. Über die letzten zwei Semester haben wir einige Erfahrungen im Umgang mit VHDL-Design und der Implementierung des NIOS II Softcores gesammelt.

Im Umgang mit Audio- und Signalverarbeitung haben wir gelernt darauf zu achten, dass die Clocks dieser Komponenten vom gleichen Referenz Clock abgeleitet sein müssen. Dies hat zur Folge das die Komponenten synchron laufen. Dadurch kann es nicht vorkommen, dass eine Komponente das Signal schneller verarbeitet als die andere oder dass Daten verloren gehen.

Im Umgang mit CIC Filtern haben wir gesehen, dass diese sehr praktisch sind. Jedoch müssen die Nullstellen in der Übertragungsfunktion berücksichtigt werden, da Signale in diesen Bereichen Aliasing verursachen. Der Einfluss der Nullstellen kann durch den Einsatz von mehreren CIC-Filtern mit kleinem Dezimationsfaktor verringert werden.

9 Danksagung

In erster Linie möchten wir uns bei unserem Projektbetreuer Herrn Schenk und unserem Auftraggeber Herrn Hanspeter Schmid für ihre Unterstützung während der vergangenen zwei Projekten bedanken. Mit ihrem Fachwissen und ihren Ideen haben sie uns geholfen, verschiedenste Problemstellungen zu meistern.

Ebenfalls bedanken wir uns bei den Mitarbeitern des ISE. Insbesondere Herrn Pichler und Herrn Zardet, die uns in FPGA- Design Fragen unterstützten.

Besonders bedanken wir uns auch bei Herrn Stefan Muhr. Material und PCB Bestellungen wurden von ihm jeweils innert rekordverdächtig kurzer Zeit bearbeitet. Auch bei anderen Anliegen bezüglich Messgeräten und Bauteilen hat er uns stets ausgeholfen. Mit seiner positiven Einstellung hat er stets zu einem guten Arbeitsklima beigetragen.

Ein Dankeschön gilt auch Herrn Patrick Specht, für die nützlichen Tipps, die er uns bezüglich 3D Druck gegeben hat.

10 Ehrlichkeitserklärung

Mit der Unterschrift bestätigen die Unterzeichnenden Teammitglieder, dass die vorliegende Projektdokumentation selbstständig im Team und ohne Verwendung anderer, als der angegebenen Hilfsmittel verfasst wurde, sämtliche verwendeten Quellen erwähnt und die gängigen Zitierregeln eingehalten wurden. Eine Überprüfung der Arbeit auf Plagiate mithilfe elektronischer Hilfsmittel darf vorgenommen werden.

Unterschrift:

Ort, Datum:

Unterschrift:

Ort, Datum:

Literatur

- [1] WDR. (2010). 05. August 2010 - Vor 90 Jahren: Musikinstrument Theremin wird vorgestellt. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: <https://www1.wdr.de/stichtag/stichtag5844.html>.
- [2] Garrett Tiedemann. (2016). A history of the theremin in movie music. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: <https://www.classicalmpr.org/story/2016/07/15/theremin-movie-music>.
- [3] T. Riegler, „Theremin zum selberbauen“, *Franzis*, Jg. 73, Nr. 1, S. 1–73, 2018. DOI: GTIN4019631670519.
- [4] Kenneth D. Skeldon, Lindsay M. Reid, Viviene McInally, Brendan Dougan, and Craig Fulton. (1998). Physics of the Theremin. (Abrufdatum 03.01.2020), Adresse: <https://pdfs.semanticscholar.org/159b/8f7ab33083fc1b8de584ec338b0ee2f6fd7b.pdf>.
- [5] Wikipedia. (2020). Cent (Musik). (Abrufdatum 16.08.2020), Adresse: [https://de.wikipedia.org/wiki/Cent_\(Musik\)](https://de.wikipedia.org/wiki/Cent_(Musik)) #:~:text=Das%20Cent%20(von%20lat.,Gr%C3%B6%C3%9Fen%20musikalischer%20Intervalle%20m%C3%B6glich%20ist..
- [6] Theorie Musik. (2020). Pentatonik. (Abrufdatum 18.08.2020), Adresse: <https://www.theorie-musik.de/tonleiter/pentatonik/>.
- [7] Wikipedia. (2020). Frequenzen der gleichstufigen Stimmung. (Abrufdatum 16.08.2020), Adresse: https://de.wikipedia.org/wiki/Frequenzen_der_gleichstufigen_Stimmung.
- [8] Esteban O. Garcia. (2006). Paper Cordic Generator. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: <https://ccc.inaoep.mx/~rcumplido/papers/2006-Garcia-Pipelined%20CORDIC%20Design.pdf>.
- [9] Intel. (2007). Understanding CIC Compensation Filters. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: <https://www.intel.com/content/dam/www/programmable/us/en/pdfs/literature/an/an455.pdf>.
- [10] Rick Lyons. (2020). A Beginner's Guide To CIC-Filters. (Abrufdatum 19.08.2020), Adresse: <https://www.dsprelated.com/showarticle/1337.php>.
- [11] Intel. (2020). Embedded Design Handbook. (Abrufdatum 12.08.2020), Adresse: https://www.intel.com/content/dam/www/programmable/us/en/pdfs/literature/hb/nios2/edh_ed_handbook.pdf.
- [12] ILITEK. (2010). TFT LCD Single Chip Driver ILI9341. (Abrufdatum 12.08.2020), Adresse: <https://cdn-shop.adafruit.com/datasheets/ILI9341.pdf>.
- [13] Analog Devices. (2004). Touch Screen Digitizer AD7843. (Abrufdatum 12.08.2020), Adresse: <https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/data-sheets/AD7843.pdf>.
- [14] Intel. (2020). Cyclone V Handbook. (Abrufdatum 14.08.2020), Adresse: https://www.intel.com/content/dam/www/programmable/us/en/pdfs/literature/hb/cyclone-v/cv_5v2.pdf.
- [15] —, (2020). Nios® II Software Developer Handbook. (Abrufdatum 14.08.2020), Adresse: https://www.intel.com/content/dam/www/programmable/us/en/pdfs/literature/hb/nios2/n2sw_nii5v2gen2.pdf.
- [16] —, (2017). Audio/Video Configuration Core. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: ftp://ftp.intel.com/Pub/fpgaup/pub/Intel_Material/15.0/University_Program_IP_Cores/Audio_Video/Audio_and_Video_Config.pdf.
- [17] Wolfson. (2012). Portable Internet Audio CODEC WM8731. (Abrufdatum 17.01.2020), Adresse: https://statics.cirrus.com/pubs/proDatasheet/WM8731_v4.9.pdf.
- [18] Analog Devices. (2004). Touch Screen Digitizer. (Abrufdatum 14.08.2020), Adresse: <https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/data-sheets/AD7843.pdf>.

- [19] Theorie Musik. (1985). High Speed Comparator Techniques. (Abrufdatum 19.08.2020), Adresse: <https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/application-notes/an13f.pdf>.

A Projektklärung



Fachhochschule Nordwestschweiz
Hochschule für Technik

digitales Theremin

Projektklärung

FS20, Projekt 6

Windisch, 06.03.2020

Auftraggeber: Herr Prof. Dr. Hanspeter Schmid

Betreuung: Herr Prof. Dr. Hanspeter Schmid
Herr Prof. Karl Schenk

Experte: Herr Dr. Jürg Stettbacher

Team: Andreas Frei
Dennis Aeschbacher

Studiengang: Elektro- und Informationstechnik (EIT)

Inhaltsverzeichnis

1	Übersicht.....	3
1.1	Ausgangslage.....	3
1.2	Ziele.....	4
1.2.1	Sollziele	4
1.2.2	Wunschziele	4
2	Konzept.....	5
2.1	Blockschaltbild.....	7
3	Risiken	8
4	Projektstrukturplan	9
5	Quellenverzeichnis	9

1 Übersicht

1.1 Ausgangslage

Ein Theremin ist ein Musikinstrument, das mit "den Händen in der Luft" gespielt wird. Es kommt in vielen Musikstücken, aber auch in Filmen (z.B. "Inspector Barnaby"-Serie, Hellboy) zum Einsatz.

Beim Theremin beeinflusst die elektrische Kapazität des menschlichen Körpers ein elektromagnetisches Feld. Dabei steuert die Position der Hände gegenüber zwei Antennen die Stärke der Veränderung von Tonhöhe und Lautstärke. Die sich ändernde Schwingung des Feldes wird verstärkt und als Ton über einen Lautsprecher ausgegeben [1].

Ziel des Projekts ist, basierend auf einem Bausatz eines analogen Theremins (z.B. Franzis) ein digitales Theremin zu bauen. Dabei soll die gesamte Signalverarbeitung in einem FPGA realisiert werden. Gewünschte Features beinhalten: Spielhilfen zur Bedienung des Instruments, Klangeffekte zur Annäherung anderer Instrumente in elektronischer Form und das Aufnehmen und Wiedergeben von kurzen Tonsequenzen. Das digitale Theremin soll in ein kompaktes ansprechendes Gehäuse gepackt werden.

Um diese Ziele zu erreichen wird die Arbeit auf das fünfte und sechste Semester verteilt.

Im fünften Semester wurde eine digitale Plattform für die Ansteuerung und Kalibrierung der Tonhöhenantenne entwickelt. Dazu wurde das DE1-SoC Entwicklungsboard mit einem Cyclone V verwendet. Im sechsten Semester wird zusätzlich die Lautstärkeantenne sowie die oben erwähnten Features implementiert. Um die Bedienung des Theremins möglichst benutzerfreundlich zu gestalten, wird dies über ein Touchscreen realisiert. Um die Verschiedenen Komponenten anzusteuern wird der Softcore NiosII implementiert.

1.2 Ziele

Die Ziele wurden nach ihrer Priorität geordnet und dann in Soll- und Wunschziele unterteilt.

1.2.1 Sollziele

Die Sollziele sind Ziele, welche erfüllt werden müssen.

Priorität	Ziel	Inhalt
1	Lautstärke Antenne	Zweite Antenne implementieren, um gleichzeitig die Lautstärke einstellen zu können.
2	Redesign des PCB	Neues PCB Design mit Lautstärkeantenne, Speisung und Audioverstärker erstellen.
3	Nios II und Menu auf Touchscreen	Das Theremin soll über einen Touchscreen bedienbar sein. Dies wird über den Nios II auf dem FPGA gesteuert.
4	Spielhilfe: Genaue Tongenerierung mit Glissando Effekt	Hilfe beim Spielen des Theremins durch annähern an diskrete Töne mit Glissando Effekt (keine Sprünge von Ton zu Ton sondern fliessende Übergänge).
5	Automatisches Tuning der Tonhöhe und Lautstärke	Der digitale Referenzoszillator wird automatisch auf die Frequenz der externen Oszillatoren abgestimmt.
6	Spielhilfe: Anzeige der Spielgenauigkeit	Graphische Darstellung der Spielgenauigkeit auf dem Touchscreen.
7	ansprechendes Gehäuse	Ein ansprechendes Gehäuse bauen, bei welchem die verbaute Elektronik sichtbar ist.
8	Klangeffekte hinzufügen	Klang verändern, um weitere Instrumente in elektronischer Form anzunähern (Bsp. Violine) durch Manipulierung der Grund- und Oberwellen.

1.2.2 Wunschziele

Die Wunschziele können realisiert werden, wenn noch genügend Zeit vorhanden ist.

Priorität	Ziel	Inhalt
9	Weitere Instrumente annähern	Zusätzliche Instrumente annähern für weitere Klangmodi.
10	Sampling	Es soll möglich sein, während dem Spielen kurze Abschnitte abzuspeichern, um sie wiederholt abspielen zu können. Wie man das sonst mit Loopern macht.

2 Konzept

Die unten beschriebenen Komponenten können in Kapitel 2.1 Blockschaltbild gefunden werden.

Tonhöhenoszillator

In dem Block Tonhöhe kann die Frequenz des Ausgangssignals verändert werden, indem die Distanz zwischen dem Spieler und der angeschlossenen Antenne verändert wird und so der Tonhöhenoszillator verstimmt wird. Dies, da der Spieler des Instruments das elektrische Feld der Antenne so verändert, dass die Frequenz des Oszillators leicht ändert. Dieser Teil wird nicht im FPGA sondern analog realisiert. Der Schwingkreis wird mit dem Colpitts-Oszillator verwirklicht.

Referenzoszillator (Tonhöhe)

Der Referenzoszillator wird benötigt, um das Signal des Tonhöhenoszillators im Mischer zu bearbeiten. In Projekt 5 wurde für diesen Referenzoszillator der Cordic Algorithmus verwendet. Die Frequenz des Referenzoszillators kann über den Spielhilfe Modus und die Autokalibrierung verstellt werden.

Mischer (Tonhöhe)

Die Komponente Mischer ist dafür zuständig die Frequenz des Tonhöhenoszillators, welche nicht im hörbaren Bereich ist in den hörbaren Bereich zu bringen. Dabei multipliziert er die Signale des Tonhöhenoszillators mit der des Referenzoszillators. Der Mischer wurde bereits in P5 eingesetzt und kann für P6 übernommen werden.

Tiefpassfilter (Tonhöhe)

Da der zuvor erwähnte Mischer auch hochfrequente Signale generiert, muss das gemischte Signal noch mit einem Tiefpassfilter gefiltert werden. Dazu wird ein CIC Filter verwendet. Dieses wurde bereits in P5 verwendet und kann im P6 übernommen werden.

Lautstärkeoszillator, Referenzoszillator (Lautstärke), Mischer (Lautstärke), Tiefpassfilter (Lautstärke)

Im Block Lautstärke kann die Lautstärke des Ausgangssignals verändert werden, indem die Distanz zwischen dem Spieler und der angeschlossenen Antenne verändert werden. Der Lautstärkeoszillator funktioniert nach demselben Prinzip wie der Tonhöhenoszillator. Wie man im Blockschaltbild sehen kann verwandelt die Lautstärke Regelung dieselben Komponenten wie der Block Tonhöhe. Mit dem einzigen Unterschied, dass der Referenzoszillator nur von der Autokalibrierung verstellt werden kann.

Frequenzmessung

Die Frequenzmessung wird für verschiedenste Funktionalitäten implementiert. Zum einen wird sie benötigt, um die Kalibrierung der Tonhöhe durchzuführen. Zum anderen um die beiden Spielhilfemodi, welche in den Zielen beschrieben sind, zu ermöglichen. Für die beiden Spielmodi muss besonders auf die Genauigkeit der Frequenzmessung geachtet werden.

Klangeffekte

Um den Klang des Theremins abwechslungsreicher zu gestalten sollen Klangeffekte implementiert werden, um andere Instrumente in elektronischer Form anzunähern. Dazu können die Grund- und Oberwellen manipuliert werden. Mit welcher Methode dies gemacht werden kann muss noch recherchiert werden.

Lautstärkeeinstellung

Um die Lautstärke des Theremins zu steuern wird das Signal in Abhängigkeit der Frequenz des Lautstärkeblocks verstärkt. Dazu muss auch hier eine Frequenzmessung durchgeführt werden.

Sampling & Loop

Sampling & Loop soll es ermöglichen kurze Tonsequenzen aufzuzeichnen und wiederholt auszugeben, wie es sonst mit einem sogenannten Looper gemacht wird. Dieses Feature ist jedoch ein Wunschziel und wird nur bei genügender Zeit implementiert.

DAC

Wie der Name sagt wandelt der Digital-Analog Converter das digitale Signal in ein analoges um.

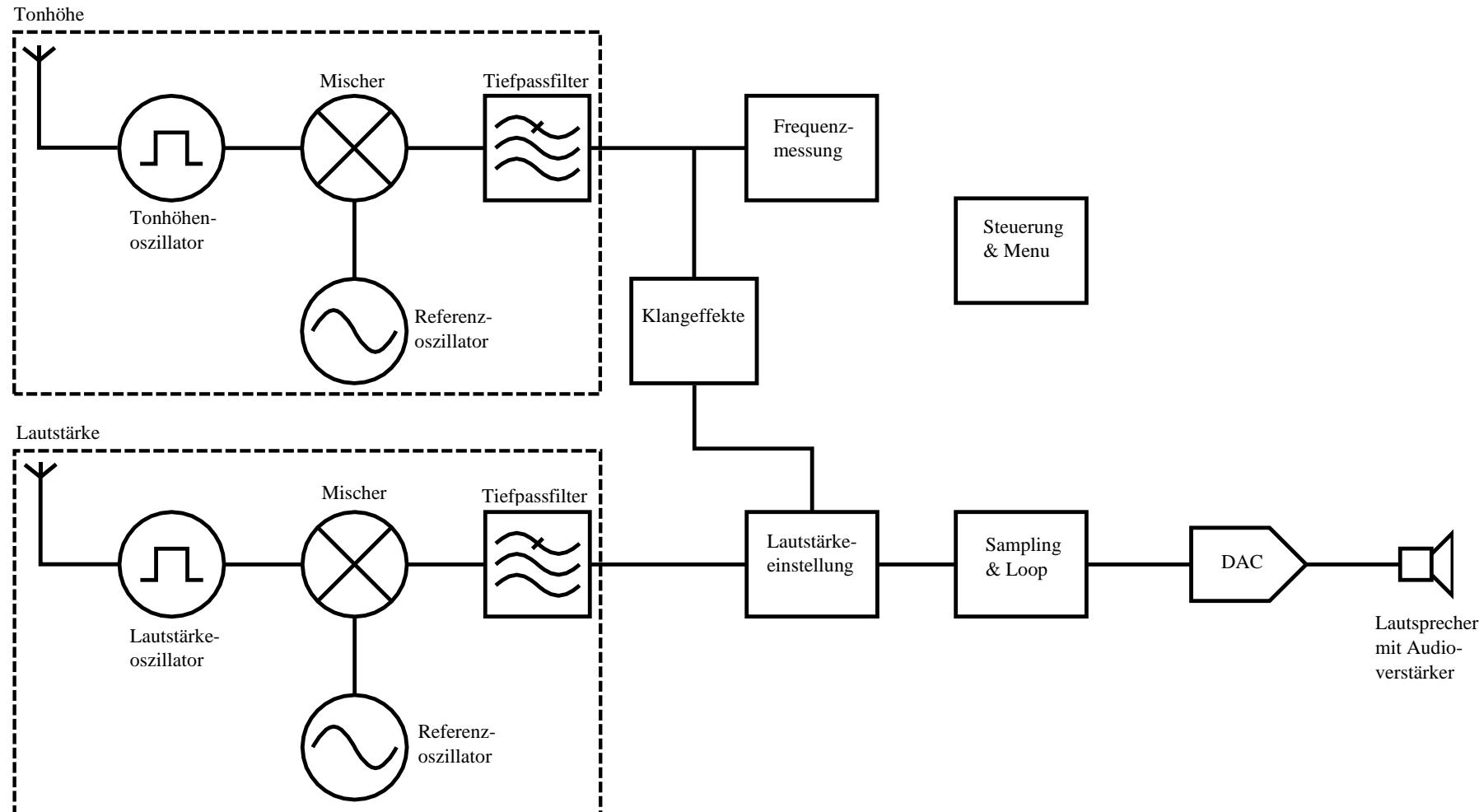
Lautsprecher mit Audioverstärker

Zum einen soll ein Lautsprecher fest in das Gehäuse des Theremins verbaut werden und zum anderen soll es auch möglich sein eine externe Audioquelle wie Kopfhörer an einen 3.5mm Klinkenstecker anzuschliessen. Für den eingebauten Lautsprecher wird auf dem bereits erwähnten PCB ein Audioverstärker implementiert.

Steuerung & Menu

Um das Theremin zu steuern soll ein Nios II System auf dem FPGA implementiert werden. Dieses verwaltet die verschiedenen Spielmodi und das Kalibrieren des Theremins. Weiter soll das Theremin über einen Touchscreen bedient werden können. Hier soll die Spielgenauigkeit grafisch ersichtlich sein.

2.1 Blockschaltbild



3 Risiken

Gewicht	Beschreib	Konsequenzen	Prävention
1	Die DC Spannung ist durch das Schaltnetzteil und das FPGA zu verrauscht.	Dies hat zur Folge das die Antennenoszillatoren nicht funktionieren. Das Theremin kann nicht gespielt werden.	Die Rippelspannung des vorhandenen Schaltnetzteil passend filtern.
2	Der Audioverstärker ist ungenügend	Die Audioqualität ist nicht genügend.	Bereits bestehende Theremin Bausätze konsultieren.
3	Die Implementierung des Nios II gelingt nicht.	Die Bedienung des Theremin ist eingeschränkt. Die Frequenzmessung für den Modus Spielhilfe kann nicht durchgeführt werden.	Bestehende Nios II Projekte konsultieren.
4	Die Frequenzmessung für den Spielhilfe Modus ist zu ungenau	Der Spielhilfe Modus funktioniert nicht richtig. Dies da das menschliche Ohr sehr empfindlich ist auf kleine Tonschwankungen.	Methoden für die Frequenzmessung recherchieren, welche eine hohe Genauigkeit ermöglichen.

4 Projektstrukturplan

Der Projektstrukturplan wurde auf Grund der Übersichtlichkeit im Excel File Projektstrukturplan.xlsx realisiert.

5 Quellenverzeichnis

- [1] T.Riegler, "Wie funktioniert ein Theremin? ,“ Theremin zum selberbauen. München, Franzis Verlag, 2018, 12. [Online]
Available:https://files.elv.com/Assets/Produkte/14/1448/144855/Downloads/65347_Theremin_selber-bauen_Druckdaten.pdf [09.10.2019]

B Bedienungsanleitung

Digitales Theremin Bedienungsanleitung

Was ist ein Theremin ?

Das Theremin ist ein elektronisches Musikinstrument, welches berührungslos gespielt wird. Mit der Abstandsänderung der rechten Hand zu der senkrechten Antenne, kann der Spieler die Tonhöhe des Instruments verändern. Die Lautstärke kann er mit dem Abstand zur waagrechten Antenne einstellen. Eine typische Eigenschaft des Theremins ist, dass der Ton in einem weiten Frequenzbereich kontinuierlich veränderbar ist. Das Theremin ist daher nicht auf die Tonleiter beschränkt.

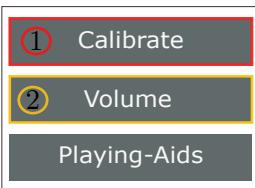
Theremin Features

Glissando: Ist der gespielte Ton keiner der diskreten Töne, korrigiert das Theremin auf den nächstgelegenen diskreten Ton. Die Korrektur findet flüssig statt. Die Korrektur kann mit 10 verschiedenen Delays unterschiedlich verzögert werden.

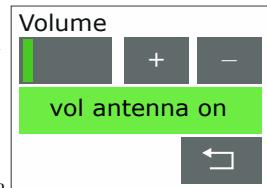
Display Pitch: Der Spieler bekommt über das Display eine optische Rückmeldung, in welcher Region der Tonleiter sich der gespielte Ton befindet. Der Spieler muss sich mit diesem Feature nicht nur auf sein Gehör verlassen.

Einstellungen

- Kalibrierung:** Halten Sie die rechte Hand flach ausgestreckt ca. 40 cm neben die rechte Antenne. Um die Kalibrierung zu starten drücken Sie die Taste Calibrate und nehmen Sie die oben beschriebene Haltung ein. Nach erfolgreicher Kalibrierung gelangen Sie über die Back Taste zurück ins Hauptmenü.

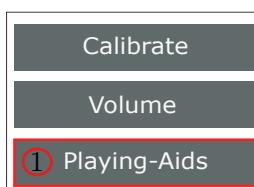


- Lautstärkeeinstellung:** Die Gesamtlautstärke können Sie im Volume Menu einstellen. Dazu drücken Sie die Taste Volume. Die Lautstärke wird über die + und - Taste verändert. Zudem kann über die Taste vol antenna, die Lautstärkenantenne abgeschalten werden.



Beginner Modus

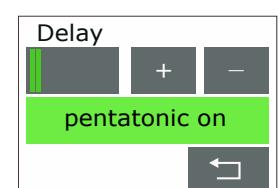
- Spielhilfe:** Drücken Sie die Taste Playing-Aids um in das Spielhilfe Menu zu gelangen.



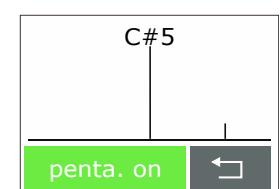
- Glissando:** Drücken Sie die Taste Glissando um dieses Feature zu aktivieren. Drücken Sie die Taste Set um Einstellungen für das Glissando Feature zu tätigen.



- Glissando Einstellungen:** Mit der + und der - Taste können Sie das Glissando Delay einstellen. Mit dem Betätigen der pentatonic Taste können Sie die pentatonische Tonleiter deaktivieren. Für Anfänger ist es empfehlenswert die pentatonische Tonleiter aktiviert zu lassen. Durch das Betätigen der Back Taste gelangen Sie zurück in das Spielhilfe Menu.



- Display pitch:** Durch betätigen der display pitch Taste gelangen Sie zur grafischen Spielhilfe.



C Programmieranleitung

Programmieranleitung digitales Theremin

Nicht flüchtiges Programmieren des Theremins:

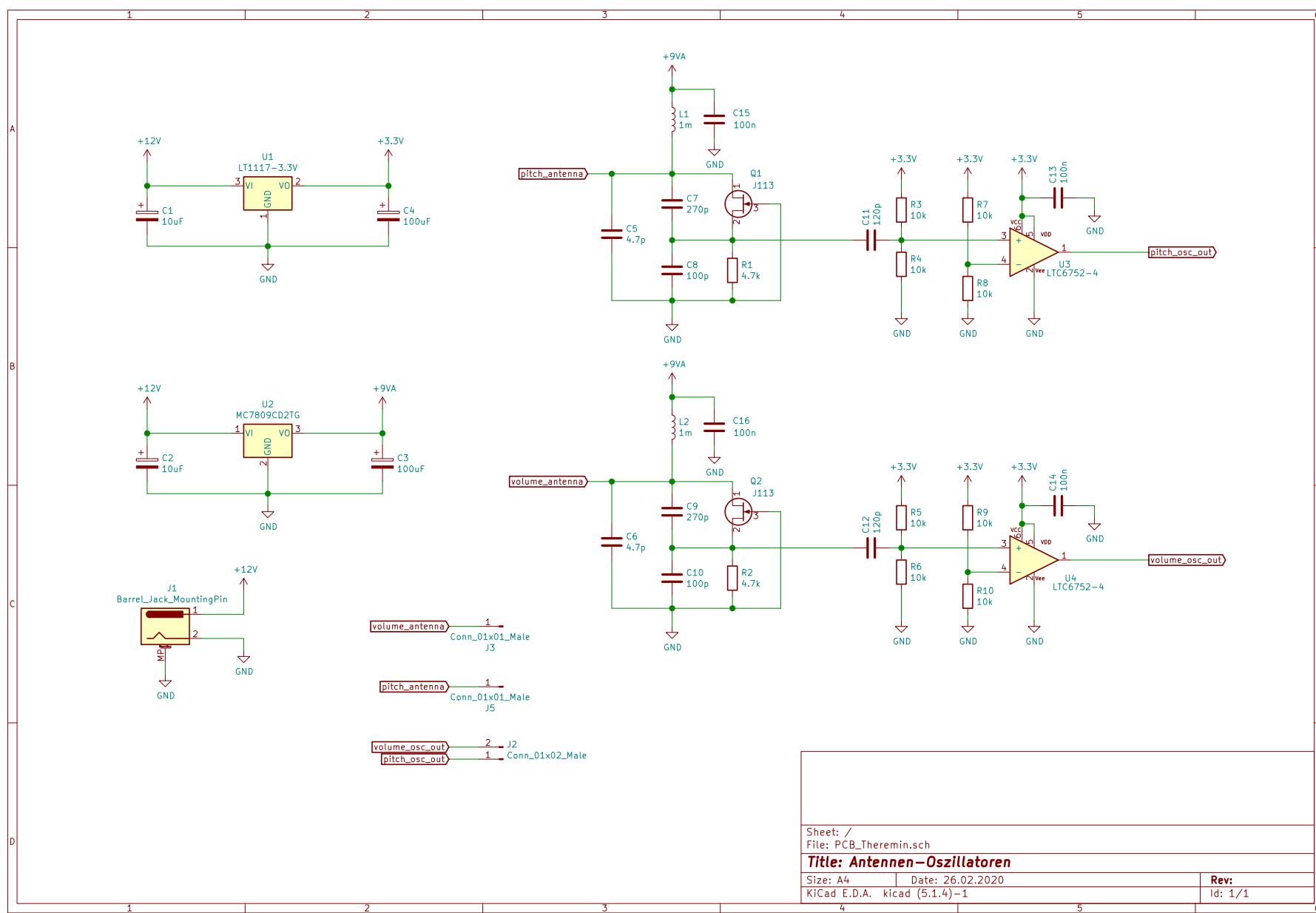
1. USB-Blaster an den Computer und das FPGA anschliessen.
2. Über Quartus Prime die Projektdatei digital_theremin.qpf öffnen
3. Tools -> Programmer öffnen
4. Unter Hardware Setup die Hardware DE-SoC auswählen und dann Fenster schliessen
5. Auto Detect wählen
6. Device 5CSEMA5 wählen
7. In der Zeile mit Device 5CSEMA5 auf <none> doppelklicken
8. Im Ordner non_volatile die Datei digital_theremin.jic auswählen
9. In der neuen Zeile Program/Configure anwählen
10. Start drücken

Ändern der Referenzoszillatorkenotenzen nach ändern der Oszillatorkenotenzen des PCB:

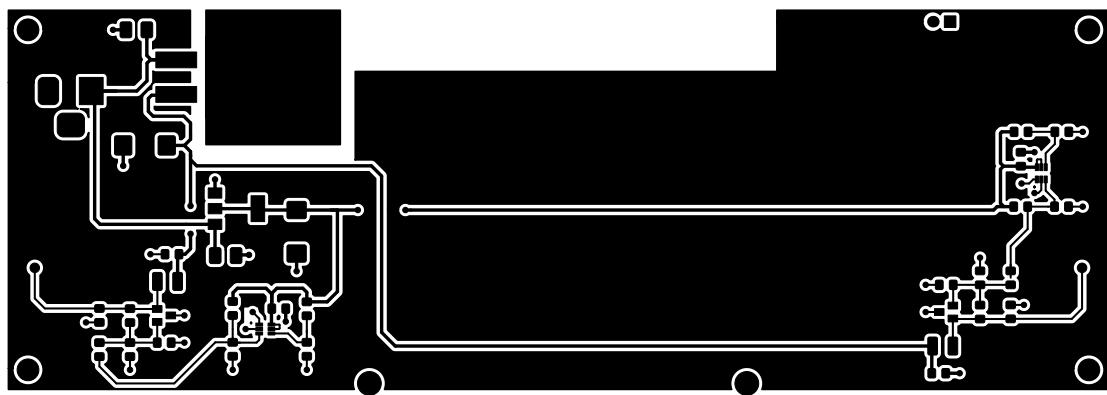
1. Über Quartus Prime die Projektdatei digital_theremin.qpf öffnen
2. Tools -> Platform Designer öffnen
3. In neuem Fenster digital_theremin.qsys auswählen
4. Im Fenster System Contents die Komponente pitch_generation_0 auswählen
5. Unter Parameter den Parameter cordic_def_freq auf die Frequenz des Tonhöhenoszillators anpassen.
6. Im Fenster System Contents die Komponente volume_generation_0 auswählen
7. Unter Parameter den Parameter cordic_def_freq auf die Frequenz des Lautstärkenoszillators anpassen.
8. Generate klicken und warten bis beendet dann schliessen
9. Processing -> Start Compilation auswählen und auf Abschluss warten
10. Das Programm nios II Command Shell (Quartus Prime 17.1) öffnen
11. Folgendes eingeben: nios2-bsp hal /cygdrive/(Pfad bis zum Ordner)/quartus_theremin/software/digital_theremin_bsp/ /cygdrive/(Pfad bis zum Ordner)/quartus_theremin/digital_theremin.sopcinfo
12. In Quartus Tools -> Nios II Software Build Tools for Eclipse auswählen
13. Einen Workspace Ordner erstellen
14. In Eclipse File -> Import auswählen
15. General -> Existing Projects into Workspace wählen und dann Next
16. Browse auswählen
17. quartus_theremin/software/digital_theremin auswählen
18. Finish klicken
19. Punkte 14 bis 18 mit dem Ordner quartus_theremin/software/digital_theremin_bsp wiederholen
20. Rechtsklick auf Projekt digital_Theremin und Build Project wählen

21. Rechtsklick auf Projekt digital_Theremin und Make Targets -> Build wählen
22. mem_init_generate auswählen und Build klicken
23. Im Softwareprojekt sollte im Ordner mem_init das File epcs_ctrl.hex generiert worden sein
24. In Quartus Prime File -> Convert Programming Files auswählen
25. Open Conversion Setup Data auswählen und die Datei quartus_theremin/output_files/conversion_setup.cof auswählen
26. Generate klicken
27. Nun kann mit der Anleitung zum nicht flüchtigen Programmieren weitergefahren werden

D Schema



E PCB Top



F PCB Bottom

