Arquitectura de Computadoras

Maquinas de Estado Finitas TP: UART

Temario

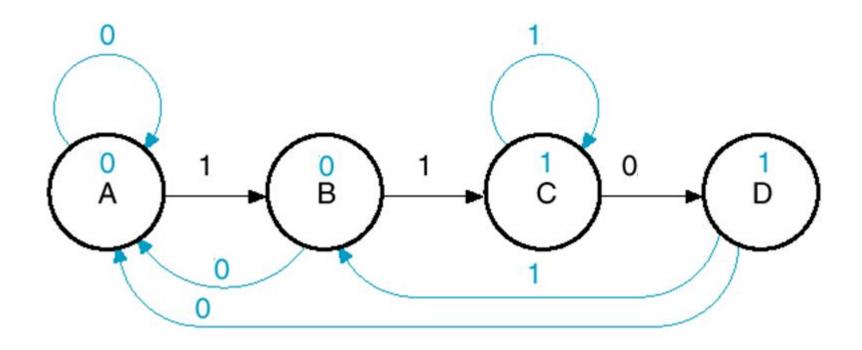
- Repaso de Máquinas de Estado
 - Definiciones
 - Representacion
 - Ejemplo
 - Consideraciones de Diseño
- Trabajo Práctico
 - UART

Maquinas de Estado Finitas (FSM)

- Las FSM se utilizan para modelar problemas que derivan en el diseño de lógica secuencial.
- Modelan sistemas abstractos que pueden estar en un único estado de un conjunto de estados finitos.
- Son usadas para modelar problemas en los que una secuencia de acciones depende de una secuencia de eventos.

Maquinas de Estado Finitas (FSM)

Representación



FSM: Representacion en HW

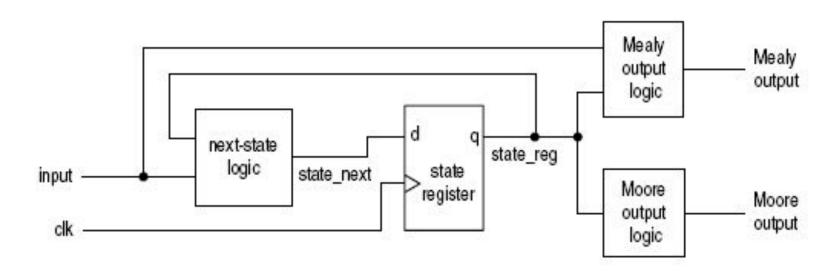
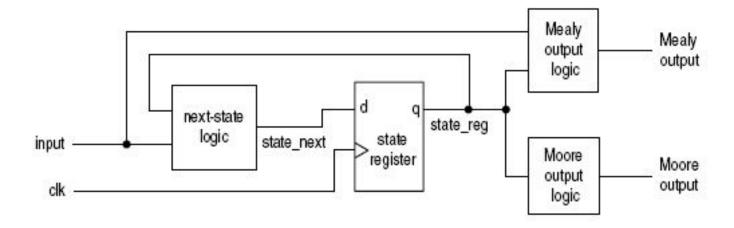


Figure 5.1 Block diagram of a synchronous FSM.

Tipos de FSM

- Se identifican dos tipos de máquinas de estados, dependiendo de la lógica de salida:
 - Máquina de Moore: La salida sólo depende del estado actual del circuito;
 - Máquina de Mealy: La salida es función del estado actual del circuito Y de la entrada.



Representación de Estados

- Binaria: Mínima cantidad de Flip-Flops
 - 000, 001, 010, 011...
- One-Hot, One-Cold: Mas usadas en FPGA
 - 0001, 0010, 0100, 1000
 - 1110, 1101, 1011, 0111.
- Código Gray: Imposible en FSM con transiciones complejas.
 - **•** 000, 100, 110, 111...
- Output-Equals-State: Elimina lógica de salida

Consideraciones de Diseño

- Máquinas de Estado Seguras
 - Ante una entrada desconocida o ingreso a un estado inválido, en el siguiente ciclo se pasa a un estado de recuperación.
- Máquinas de Estado Rápidas
 - Utilizan menos lógica debido a la ausencia de un estado de recuperación.

Consideraciones de Diseño

- Máxima Frecuencia: One-Hot o One-Cold
- Área: Binaria
- Min. Clock-To-Output delay: Output-Equals-State o Output con registro
- Glitch-Free Output: Output-Equals-State o Output con registro
- Mínimo Consumo: Estados con código Gray

Maquinas de estado en Verilog

- Usar un módulo para definir la máquina de estado.
- Usar una variable para representar el estado de la FSM llamada state
- Usar una variable para representar el posible próximo estado de la máquina, llamada next_state.
- Usar parameter o localparam para definir los estados.

Maquinas de estado en Verilog

Para codificar los estados se pueden usar parámetros:

```
parameter <state1> = 4'b0001;
parameter <state2> = 4'b0010;
parameter <state3> = 4'b0100;
parameter <state4> = 4'b1000;
```

Para representar las variables de estado actual y siguiente:

```
reg [3:0] state = <state1>;
reg [3:0] next_state = <state2>;
```

Lógica de cambio de estado

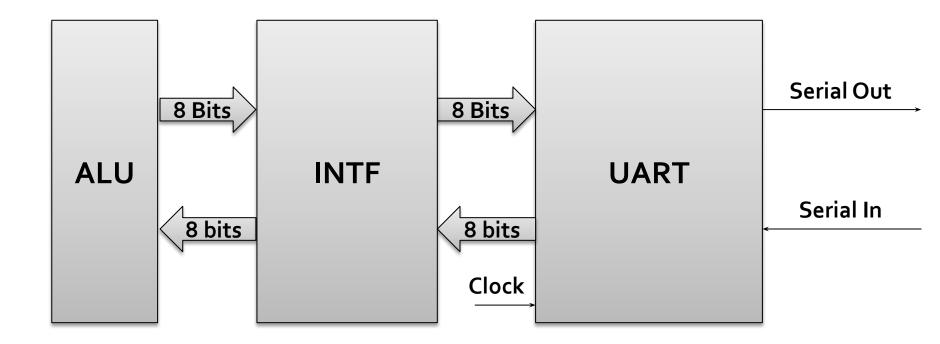
```
always @ (posedge <clock>) //Memory
  if (reset) state <= <state1>;
  always @* // Next-state logic
  case (state)
     <state1>: begin
            if (<condition>)
               next state = <state1>;
               else
               next state = <state2>;
            end
     <state2>:
     default: next state = <state1>; // Fault Recovery
  endcase
```

Lógica de las salidas

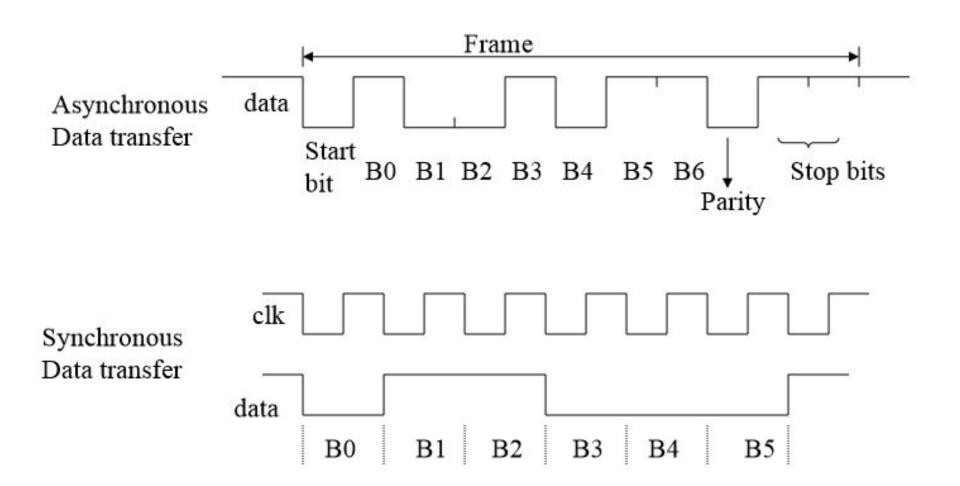
```
always @* // Output logic
  case (state)
     <state1>:
        <outputs> = <values>;
     <state2>:
     default:
        <outputs> = <values>; // Fault Recovery
  endcase
```

TP: UART

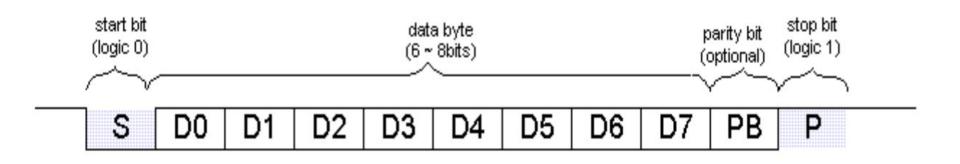
 Universal Asynchronous Receiver and Transmitter



Comunicacion Síncrona vs Asíncrona



Trama UART



time

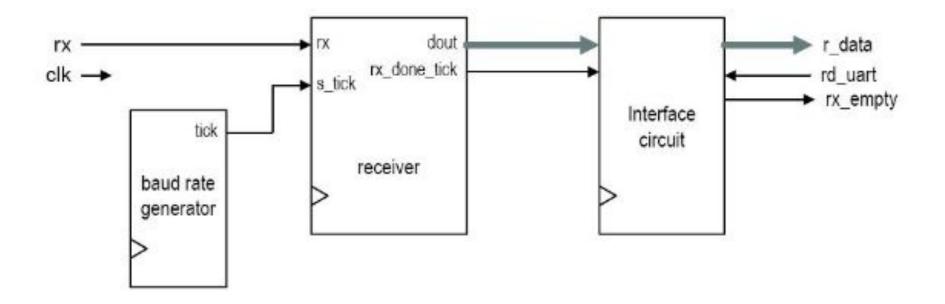
Baud Rate Generator

- Genera un Tick 16 veces por Baud Rate
- Si baud rate es 19.200 ciclos por segundo, la frecuencia de muestreo debe ser 19.200 *16= 307.200 ticks por segundo. Si el clock de la placa es 50 Mhz, hay que generar un tick cada 163 ciclos de reloj.

$$\frac{Clock}{BaudRate * 16} \cong 163$$

El Baud Rate Generator es un contador módulo 163.

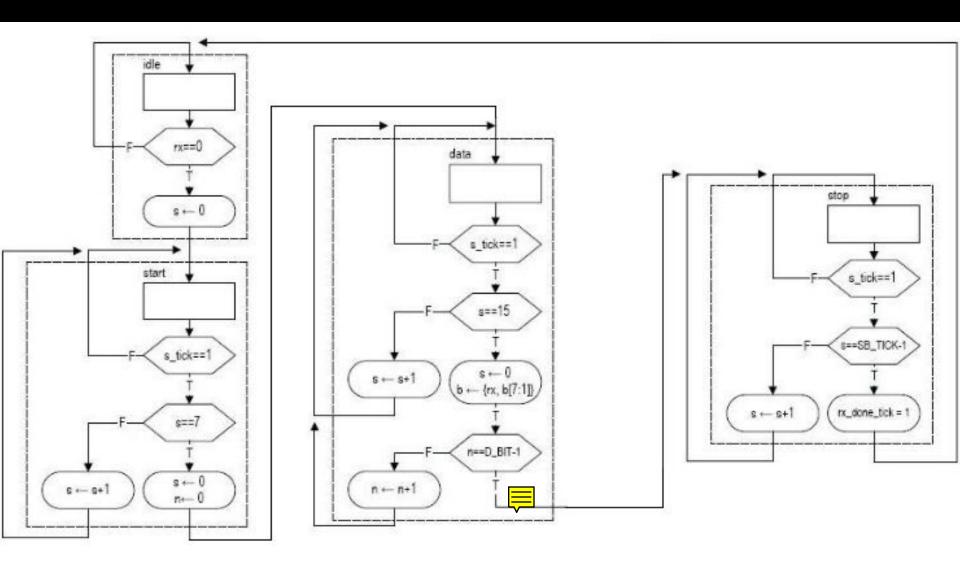
Receptor UART



Secuencia de estados Rx

- Asumiendo N bits de datos, M bits de Stop.
 - 1) Esperar a que la señal de entrada sea o, momento en el que inicia el bit de Start. Iniciar el Tick Counter.
 - 2) Cuando el contador llega a 7, la señal de entrada está en el punto medio del bit de Start. Reinicar el contador.
 - 3) Cuando el contador llega a 15, la señal de entrada avanza 1 bit, y alcanza la mitad del primer bit de datos. Tomar este valor e ingresarlo en un shift register. Reinicar el contador.
 - 4) Repetir el paso 3 N-1 veces para tomar los bits restantes.
 - 5) Si se usa bit de paridad, repetir el paso 3 una vez mas.
 - 6) Reperir el paso 3 M veces, para obtener los bits de Stop.

Diagrama de estados Rx



TP: UART

