

PA15_gelk_1 Polyphonic DDS Synthesizer mit MIDI Steuerung

ZÜRCHER HOCHSCHULE FÜR ANGEWANDTE
WISSENSCHAFTEN

INSTITUTE OF EMBEDDED SYSTEMS

Autoren Katrin Bächli

Hauptbetreuer

Nebenbetreuer

Datum 14. Dezember 2015

Kontakt Adresse

c/o Inst. of Embedded Systems (InES)
Zürcher Hochschule für Angewandte Wissenschaften
Technikumstrasse 22
CH-8401 Winterthur

Tel.: +41 (0)58 934 75 25

Fax.: +41 (0)58 935 75 25

E-Mail: katrin.baechli@zhaw.ch

Homepage: <http://www.ines.zhaw.ch>

Liste der noch zu erledigenden Punkte

einsetzen setup zeit gemäss glossar für 15

Zusammenfassung

Der erste Teil der Projektarbeit befasst sich mit zwei Herausforderungen der hardwarenahen Sprache VHDL.

Als Erstes werden sogenannte *glitches*, ungewollte Signalspitzen, künstlich herbeigeführt. Dies geschieht, in dem man die Signalpfade über externes Routing verlängert und dadurch der logische Wert verzögert beim nächsten Bauteil, einem *decoder*, eintrifft. Wird der *decoder* asynchron betrieben, so verarbeitet dieser kurzzeitig falsche Werte, was in einem *glitch* sichtbar gemacht wird.

Als Zweites wird in einer Schaltung ein metastabiler Zustand provoziert. Damit dies erreicht wird, muss die *hold* - oder die *setup time* eines Flip-Flops verletzt werden. Erzeugt wird die Metastabilität durch unterschiedliches Takten zweier Logiken. Der Ausgang der ersten *clock domain* wird als asynchron Impuls auf eine *finite state machine* einer anderen *clock domain* geführt. Die *finite state machine* fällt nach kürzester Zeit in einen undefinierten Zustand, einen Zustand, den sie nicht implementiert hat.

Der zweiten Teil der Projektarbeit beinhaltet das Entwickeln eines polyphonen *midi interface* für das Synthesizer-Projekt der Vorlesung Digitaltechnik II. Gemäss dem MIDI 1.0 Standard wird ein Controller implementiert, der auch das Drücken mehrerer Tasten zuverlässig detektiert. Um die Entwicklung effizient zu gestalten, wird von Beginn weg mit einer textbasierten *testbench* gearbeitet. Für die Ausgabe der maximal 10 gleichzeitig ertönenden Noten wird ein zweiter Block für das Händeln der ein und aus der einzelnen Noten geschrieben. Beide Blocks sind eingehend mit der *testbench* getestet und deren Verhalten gut dokumentiert.

(weglassen ??? Erst am Schluss nennen....) Als offener Punkt besteht die Implementation des *midi interfaces* in das bestehende Synthesizer-Projekt. Die Schnittstellen sind im Anhang festgehalten und die notwendigen Implementationsschritte, wie das Ausweiten des bestehenden DDS auf 10 DDS sind im Projekt als Blöcke eingebaut. Aus zeitlichen Gründen konnte dieser letzte Schritt nicht mehr während der Projektarbeit zu Ende gebracht werden.

Abstract

??? ou ou englisch.... mhhhhmmmmmmmm

Vorwort

an Alexey: Bitte hier auf inhaltliche Richtigkeit prüfen. Brauche es erst am Do korrekt ...

Meine Motivation ist das vertiefte Kennenlernen der Sprache VHDL. Diese hardwarenahe Sprache beinhaltet mit der kombinatorischen Logik und der auch nicht sequentiellen Prozessverarbeitung Eigenheiten, mit denen ich Umgehen lernen wollte.

In der Projektarbeit waren es exakt diese Punkte, mit denen ich viel Zeit durch Debuggen verbrachte. Doch gerade so, ist mir nun diese Art der Programmierung vertrauter geworden und ich freue mich, auf kommende VHDL-Projekte.

Ich möchte Prof. Hans-Joachim Gelke meinen Dank aussprechen. Er legte den Fokus immer wieder auf die kombinatorische Logik und die Konsequenz des Codes, für das Umsetzen in der Hardware. Ebenfalls möchte ich Dr. Matthias Rosenthal danken, der diskret im Hintergrund die Arbeit mittrug und den Entwicklungsprozess mittrug.

Ich denke, dass diese Arbeit vor allem für Software Ingenieure interessant ist, da sie einen groben Einblick in die hardwarenahe Programmierung erhalten.

Inhaltsverzeichnis

1. Einleitung	7
1.1. Ausgangslage	7
1.2. Zielsetzung Aufgabenstellung Anforderungen	7
2. Glitches	9
2.1. Glitches in der Digitalen Signalverarbeitung	9
2.2. Ursache für Glitches	9
2.3. Glitches durch Pfadverzögerung	10
2.4. Resultat	12
3. Metastabilität	13
3.1. Definition Metastabilität	13
3.2. Ursache von Metastabilität	13
3.3. Metastabilität erzeugen	14
3.3.1. Ansatz	14
3.3.2. Implementation	15
3.4. Resultat Metastabilität provozieren	15
4. MIDI Steuerung	16
4.1. Einteilen der Blöcke und definieren der Schnittstellen	16
4.2. Das MIDI Kommunikationsprotokoll	17
4.2.1. <i>status bytes</i>	17
4.2.2. <i>data bytes</i>	17
4.2.3. Ungültige Bytes	17
4.3. Umsetzung "midi controlBlock"	17
4.4. Umsetzung "polyphonie outBlock"	20
5. Polyphonie	21
5.1. Midi Spezifikation	22
5.2. Umsetzung	22
5.2.1. software nahe	22
6. testbench	23
6.1. unit test midi control	23
6.2. unit test midi interface	23
7. Resultate der Projektarbeit	24
7.1. Generieren von Glitches	24
7.2. Zustand von Metastabilität provozieren	24
7.3. MIDI Controller entwickeln	24
7.4. Polyphonie Block	24
7.5. DDS Generatoren basierend auf Frequenzmodulation entwickeln	24
7.6. Textbasierte Testbench für alle entwickelten Blocks	24
8. Diskussion und Ausblick	25
9. Verzeichnis	26
9.1. Literatur	26
9.2. Glossar	26

A. Offizielle Aufgabenstellung	I
B. Aufgabenspezifikation für den zweiten Teil	II
C. Konzept Keyboard Dekoder	III
D. Konzept Polyphonie	IV
E. CD mit Projektdateien	V
F. Top Synthesizer	VI

1. Einleitung

Nennt bestehende Arbeiten zu diesem Thema (Literaturrecherche)

Stand der Technik: Bisherige Lösungen des Problems und deren Grenzen

1.1. Ausgangslage

Für den ersten Teil der Arbeit, die zwei ungewollten Effekte von *glitch* und einem metastabilen Zustand herzustellen gibt es selbsterklärend wenige Referenzprojekte. Beide Zustände sind nicht gewollt und finden als solche wohl oft Erwähnung in der Literatur [3] [4] [5], doch wie man diese Zustände provoziert, scheint bis auf eine gefundene [6], nicht von Interesse zu sein. Aus diesem Grund bestehen die ersten zwei Schritte vorwiegend aus eigenen Überlegungen, bzw. aus der Erfahrung von Prof. Hans-Joachim Gelke und seinen Anregungen.

Im zweiten Teil geht es um den Aufbau eines *midi interfaces*. MIDI bedeutet *musical instrument digital interface* und ist ein Standard, der sowohl die genaue Beschaffenheit der erforderlichen Hardware wie auch das Kommunikationsprotokoll der zu übermittelnden Daten festlegt [2]. Die MIDI Manufacturers Association dokumentiert die mehrfachen Erweiterungen des MIDI 1.0 Standard [1]. Diese Spezifikationen sind relevant in der Entwicklung des Blocks *midi control*.

Am Institut for Embedded Systems bestand bereits die MIDI UART von Armin Weiss. Diese detektiert die empfangenen Bytes und sendet ein valid-Flag, wenn das Byte korrekt ist. Das Byte wird als logic Vektor übermittelt. In dieser Projektarbeit zu entwickeln sind deshalb die zwei Einheiten *midi control* und *polyphony out*. Und anschliessend diese Blocks in das bestehende Synthesizer-Projekt einzubauen.

Jeder zu entwickelnde Block wird mit einer textbasierten *testbench* getestet.

1.2. Zielsetzung Aufgabenstellung Anforderungen

Die offizielle Aufgabenstellung befindet sich im Anhang A unter `refsect.aufgabenstellung`. Alle Zitate beziehen sich auf diesen Text.

Von Anfang an war die Projektarbeit in zwei Teile geteilt:

Im ersten Teil sollten "Timing Artefakte demonstriert werden", die zu einem für einen vertieften Verständnis der digitalen Design Grundlagen führen. Ein Ansatz, wie ein glitch detektiert und ein metastabiler Zustand aufgebaut werden kann ist gegeben:

- "Erzeugung von Glitches mit einem Zähler und nachgeschaltetem Dekoder. Sichtbarmachung der Glitches mit einem Oszilloskop. Betätigen des asynchronen Resets vom Decoder aus."
- "Provozieren und sichtbarmachung von Metastabilen Zuständen. Hierfür kann z.B. eine Schaltung mit zwei asynchronen externen Takten aufgebaut werden."

Der Fokus des zweiten Teils liegt im Projektausschrieb bei der Entwicklung vielfältiger Klangfarben für das Synthesizer-Projekt:

Im zweiten Teil soll mit dem dem Direct Digital Synthesis Verfahren ein Synthesizer mit vielfältigen Klangfarben entwickelt werden. Damit kann anspruchsvolle digitale Schaltungstechnik umgesetzt werden. Zum Erreichen der Klangvielfalt können mehrere DDS Generatoren gleichzeitig, mit unterschiedlichen Frequenzen und Phasen betrieben werden. Möglich ist auch eine Frequenzmodulation mit einem zweiten Generator oder Ändern des Volumens mit einer Hüllkurve.

Die Ansteuerung soll mit Hilfe eines MIDI Interfaces, welches Polyphonie (mehrere Klaviertasten gleichzeitig gedrückt) unterstützt. Die Implementierung soll im FPGA erfolgen. In der Implementierungsphase der Arbeit soll das Timing der FPGA Implementierung genau betrachtet werden.

Am Ende soll eine Referenzimplementierung in Anlehnung an den Yamaha DX7 für das Modul DTP2 entstehen."

Da die Entwicklung des ersten Teils länger dauerte, als vorausgedacht, wurde zu Beginn des zweiten Teils die neuen Anforderungen besprochen, da absehbar wurde, dass alle Anforderungen nicht realistisch sind (siehe Anhang B)

Gemäss der Spezifikation des zweiten Teiles sind die nächsten Schritte:

- "Midi Interface for Keyboard für Polyphonie nach Konzept von gelk
 - o 10 Frequenz Control Ausgänge zur Steuerung der Tonhöhe des Generators
 - o 10 On/Off Ausgänge Ton on/off
 - o UART wird geliefert von gelk
 - o VHDL wird von Grund auf neu erstellt.
- 10 DDS implementieren und mit Mischer Mischen
- Script basierte Testbench. Testbench erzeugt serielle Midi Daten, so wie sie auf dem DIN Stecker vorkommen (logisch)
- Testbench liest eine Testscript Datei ein, in welcher die Tastendrücke eines Keyboards abgebildet werden können. Midi Poliphony Spec muss durch die Testbench unterstützt werden können. Velocity muss nicht unterstützt werden."...
- "Kein VHDL code ohne Testbench.
- Block level testbench. Unit Tests."

Im Anhang C und D finden sich die vorgegebene Umsetzung des *midi interfaces*. Auf der CD befindet sich das Synthesizer-Referenz-Projekt, in welches das *midi interface* eingebaut wird.

2. Glitches

2.1. Glitche in der Digitalen Signalverarbeitung

In der Digitalen Signalverarbeitung ist glitch ein bekannter Fehler, den William I. Fletscher folgendermassen beschreibt: "Als *glitch* wird eine ungewollte, flüchtige "Signalspitze" bezeichnet, die Zähler aufwärts zählt, Register löscht oder einen ungewollten Prozess startet." [4]

Abbildung 2.1 zeigt zwei *glitches* in einem Ausgangssignal.



Abbildung 2.1.: Zwei Glitches im Ausgangssignal

2.2. Ursache für Glitches

Der Auslöser sind ungleichzeitig eintreffende Signale, die durch

- 1.) unterschiedlich lange Signalpfade,
- 2.) unterschiedliche Durchlaufverzögerungen der vorangehenden Flip-Flops oder
- 3.) unterschiedliche Logik-Zeiten

entstehen, und die in ein **asynchrones** Bauteil geführt werden. Der Dekoder im asynchronen Bauteil entschlüsselt dadurch kurzfristig einen falschen Wert.

Abbildung 2.2 zeigt ein leicht verzögertes (getaktetes) enable-Signal zu einem anders verzögerten (getakteten) Flip-Flop-Eingangssignal Q. Der Ausgang des Flip-Flops weist kurzzeitig Glitches auf.

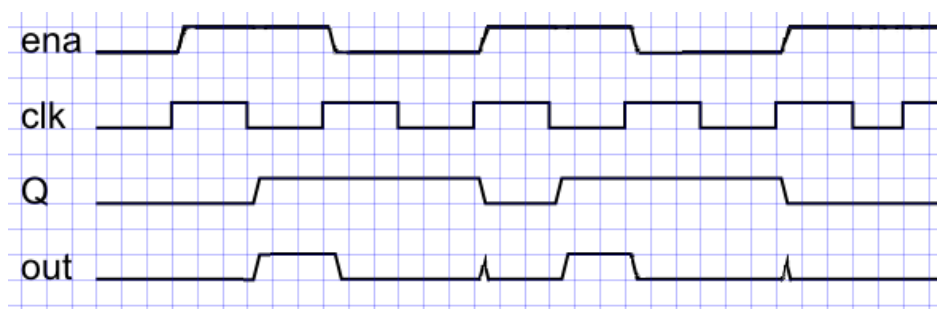


Abbildung 2.2.: Asynchrone Eingangssignale führen zu Glitches

2.3. Glitches durch Pfadverzögerung

Konzept

Ein asynchroner Zähler erhält verzögerte Bitwerte. Zählt man binär auf 15, so kann sich beim Übergang von der Zahl 11 zu 12, die falsche Zahl 15, ergeben, sofern die zwei höheren Bits der Zahl 11 verzögert ankommen (siehe Abbildung 2.3).

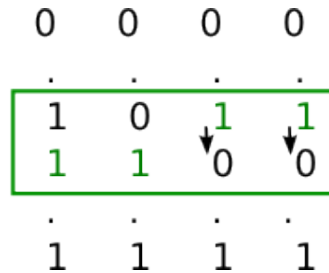


Abbildung 2.3.: Binärwerte des asynchronen Zählers

Die Verzögerung der zwei Bits, wird über Routing umgesetzt.

Implementation

Die Hardware ist das altera board De2 mit dem FPGA Cyclone II. Kompiliert wird das Projekt mit Quartus 13.0sp, der ältesten Quartus-Version, die den Cyclone II unterstützt.

Die *Pfadverlängerung* wird über das Routing über die GPIO-Pins des Headers 1 gemacht (siehe Abbildung ??). Dekodiert die asynchrone Logik die Zahl 15, wird das Reset-Signal an den Zähler gesendet und der Zähler beginnt wieder von 0 an zu zählen. Produziert der Dekoder zur falschen Zeit einen Reset, so ist dies eine Fehlkodierung: ein *glitch*.

Das RTL-Diagramm des asynchronen Zählers sieht wie folgt aus:

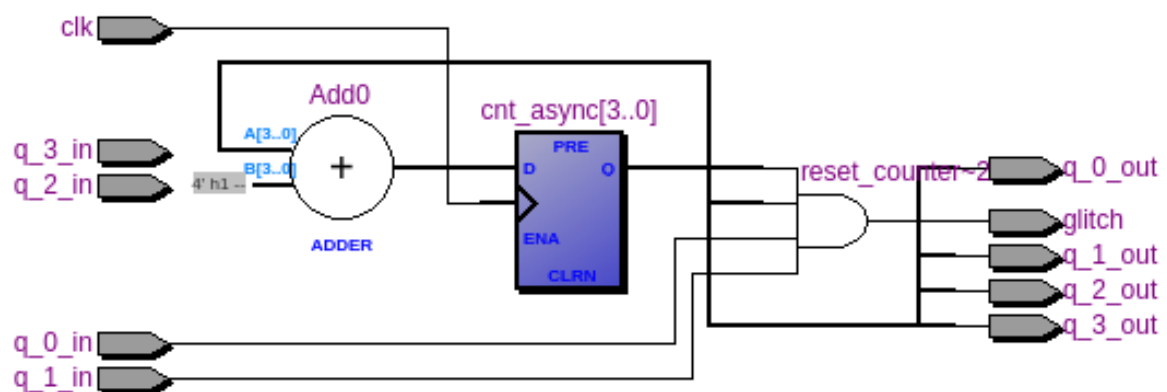


Abbildung 2.4.: Asynchroner Zähler mit Routing erzeugt Glitch

Um die Lösung gegen *glitches* aufzuzeigen, wird dem asynchronen Zähler zur Synchronisation ein Flip-Flop nachgeschaltet. Dadurch werden die asynchronen Zustände übersehen.

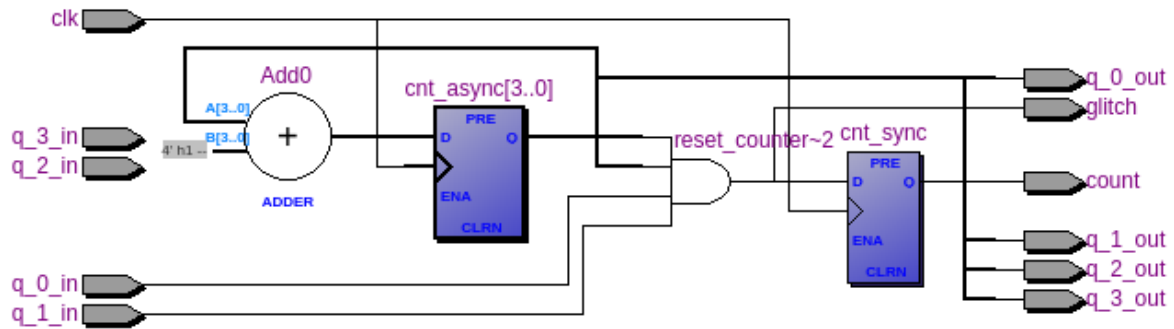


Abbildung 2.5.: Glitch-Zähler und synchroner Zähler dazu

Die Reset-Signale des asynchronen Zählers wie die des synchronisierten Zählers werden an die GPIO Headers ausgegeben, ebenso der Systemtakt. In der Abbildung 2.6) wird das Signal des asynchronen Zählers als Glitch und das Signal des synchronisierten Zählers als Count benannt. In der GPIO-Pinbelegung sieht man auch die Nutzung der zwei oberen Pin-Reihen für das Routing (benannt mit Routing OUT, IN). Der Systemtakt wird als CLK ausgegeben.

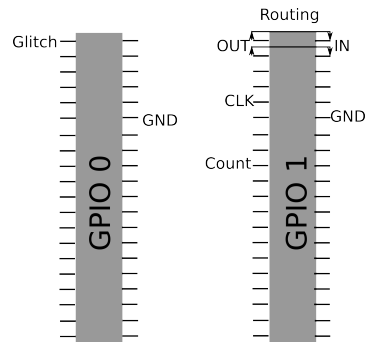


Abbildung 2.6.: GPIO Anschlüsse

2.4. Resultat

Der Reset des asynchronen Zählers (CH 1), der synchronisierte Reset (CH 2) und der Systemtakt (CH 3) werden am KO ausgegeben. Durch die Synchronisation wird der Wert um 1 Periode (= 20 ns) verzögert.

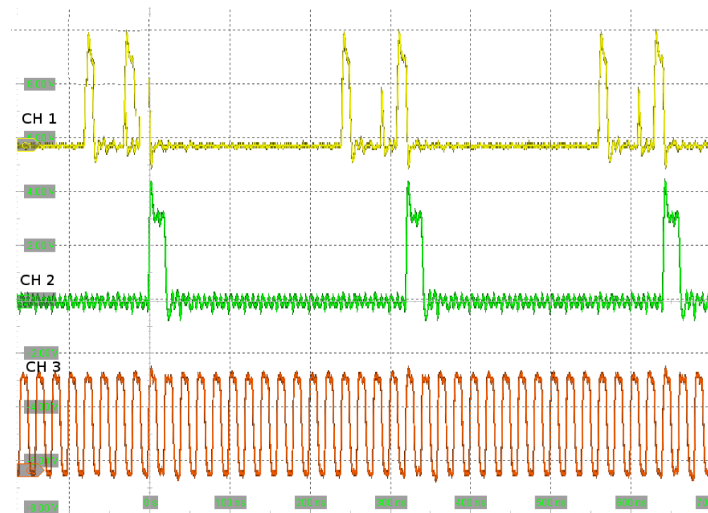


Abbildung 2.7.: Glitch (gelb), Zähler (grün) und Takt (orange)

Das *glitch* trifft in der im Übergang von der 11 zur 12 Periode (= 240 ns) regelmässig auf. Dies ist das zu erwartende Ergebnis. Ein kurzzeitiges asynchrones Verhalten findet sich auch im Übergang von der 13 zur 14 Periode. Dies ist wenn der binäre Wert 1101 auf 1101 wechselt. Da die zwei niederwertigen Bits verzögert sind, ist das dekodierte des Wertes 1111 plausibel.

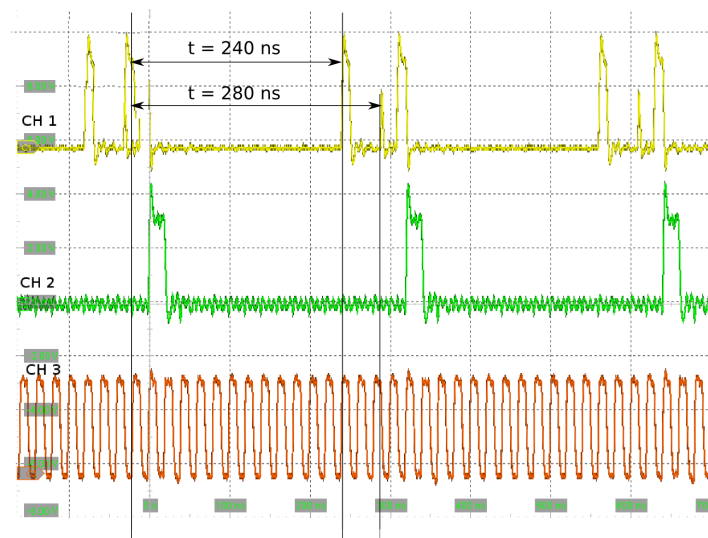


Abbildung 2.8.: Zeitanalyse Glitches

3. Metastabilität

3.1. Definition Metastabilität

Metastabilität bedeutet, dass der Ausgang eines Flip-Flops nicht dem Eingang entsprechen muss. Wechselt das Inputsignal eines Flip-Flops zur falschen Zeit, ist der Wert des Ausgangssignal unsicher. Hier zwei kurze englische Beschreibungen, dieses Phänomens:

"If data inputs to a flip-flop are changing at the instant of the clock pulse, a problem known as *metastability* may occur. In the metastable case, the flip-flop does not settle in to a stable state" (Camara, S. 32-2)

"If the amplitude of the runt pulse is *exactly the threshold level of the SET input of the output cell*, the cell will be driven to its metastable state. The metastable state is the condition that is roughly defined as "half SET and half RESET" (Fletcher, 482.)

Im besten Fall wählt der Ausgang bei unklarem Eingangssignal selbst einen Wert an ('0' oder '1'). Im schlechten Fall "hängt" sich das Flip-Flop "auf" und toggelt permanent zwischen '0' und '1' oder setzt sogar beide Werte parallel.

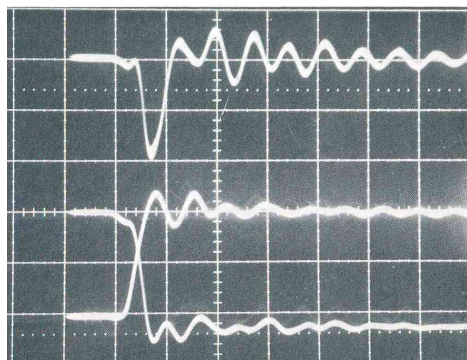


Abbildung 3.1.: Metastabilität schlimmster Fall (Fletcher, 482.)

3.2. Ursache von Metastabilität

Der Grund für Metastabilität ist, dass der angelgte Wert entweder zu spät eintrifft (verletzen der setup-Zeit) oder zu früh wieder verschwindet (verletzen der hold-Zeit). Metastabilität kann vermieden werden, wenn diese zwei Zeiten strikt eingehalten werden:

"Metastability is avoided by holding the information stable before and after the clock pulse for a set period of time, called the setup time for the data line and the hold time for the control line." (Camara, S. 32-2)

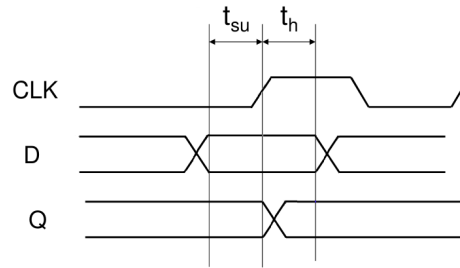


Abbildung 3.2.: Einhalten der Datenzeiten

Es gibt mehrere Gründe für das Nichteinhalten der geforderten setup-Zeit:

- Ein Logikpfad kann zu lange sein, bzw. die Taktfrequenz ist zu schnell
- Zwischen den Bauteilen liegen zu lange Pfade, die das Eintreffen der Daten verzögern
- Ein vorangehendes Bauteil hat eine zu lange Durchlaufverzögerung.

Um Metastabilität zu vermeiden, sollte die Logik möglichst klein gehalten werden, die Bauteile bewusst nahe beieinander platziert und vor allem der Systemtakt an die längste Pfadzeit angepasst werden. Der maximal erlaubte Systemtakt kann in quartus mit dem Timequest Time Analyser abgefragt werden.

Als Alternative bietet sich eine Synchronisierungsschaltung an. Zwischen den zwei Takt-Flanken kann sich der metastabile Ausgang erholen und gelangt so stabil in den Verarbeitungspfad. Der Nachteil der Synchronisation ist jedoch, eine um einen Takt längere Verarbeitungszeit.

3.3. Metastabilität erzeugen

3.3.1. Ansatz

Aufgebaut wird ein System mit zwei Takten. Der zentrale Block hat eine Taktfrequenz von 50 MHz und beinhaltet eine State Machine. Diese wechselt bei jedem Impuls von einem Zustand in den anderen (Abbild: ?? Um die zwei Zustände zu erkennen, werden beiden Zuständen ein logischer Pegel zugefügt:

- Zustand 1: s0 = Logisch '0'
- Zustand 2: s1 = Logisch '1'

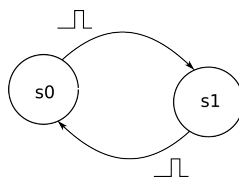


Abbildung 3.3.: Statemachine im zentralen Block

Der Impuls, der die State Machine steuert ist asynchron. Er wird von einem Zähler generiert, der mit der Taktfrequenz von 27 MHz läuft. Alle 37 ns sendet der Zähler einen Puls an die State Machine. Die State Machine selbst arbeitet mit einer Taktfrequenz von 20 ns. Der Impuls ist ihr gegenüber asynchron.

Erwartet wird, dass die setup-Zeit der State Machine-Flip-Flops regelmässig verletzt werden.



Abbildung 3.4.: Die zwei Taktzeiten

3.3.2. Implementation

3.4. Resultat Metastabilität provozieren

Was ist das Ergebnis beim Verletzen der setup Zeit? Beide Ausgänge immer an? Keiner von beiden? aufhängen des Systems? (Keine LED geht mehr).

Synchronisation Schaltung erhärtet die These b

einsetzen set
zeit gemäss
glossar für ..

4. MIDI Steuerung

4.1. Einteilen der Blöcke und definieren der Schnittstellen

Beschreiben der Schnittstellen

Vor Programmieren der units (blöcke) und unit test, schnittstellen klären

!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!

Die Abbildung F.1 (im Anhang F) zeigt, wie das zu entwickelnde MIDI Interface in die bestehenden Blöcke des Synthesizer-Projektes eingebaut wird. Die im Anhang direkt anschliessende Abbildung F.2 zeigt dann die geplante Umsetzung detaillierter.

Im folgenden wird nur auf den Block *midi interface* eingegangen, der die Umsetzung der MIDI Steuerung darstellt. Als erstes die Zusammenfassung der internen Blöcke (siehe Abbildung 4.1).

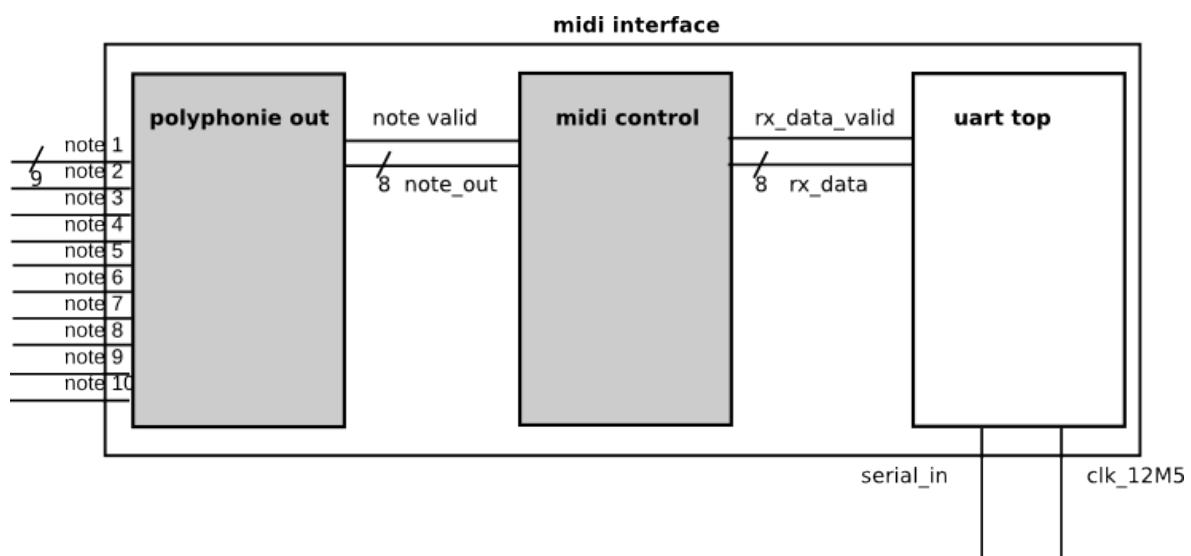


Abbildung 4.1.: Blockschaltbild MIDI Interface

Gegeben ist der UART Block, in der Abbildung als **uart top** bezeichnet. Dieser detektiert MIDI Bytes und sagt, ob diese gültig sind. Zu entwickeln sind die zwei Blöcke "**midi control**" und "**polyphonie out**".

Als erstes wird kurz generell auf das MIDI Kommunikationsprotokoll eingegangen, damit man die Kriterien bei der Umsetzung versteht. Danach wird die Umsetzung des *midi control*-Blocks erklärt und zum Schluss die Implementation des *polyphone out*-Blocks.

4.2. Das MIDI Kommunikationsprotokoll

Werden MIDI Daten übermittelt, so unterscheidet der Standard zwei Typen an Daten (Detaillierte Spezifikation S. 11 - 12).

4.2.1. status bytes

status bytes sind 8 Bit lang und das MSB ist immer logisch '1'. Die Status Bytes dienen dem Identifizieren der nachfolgenden *data bytes*. Das *status byte* sagt, von welcher Art und mit welcher Datenstruktur die folgenden *data bytes* sein werden.

MIDI behält einen Status so lange, bis ein neues *status byte* folgt. Dieses Verhalten wird als *running status* bezeichnet. Dieses Verhalten ist vor allem für die Polyphonie interessant, da dieser Zustand bleibt und viele *Data Bytes* (im Sinn von Noten) folgen können, ohne dass es eines neuen Status Bytes bedarf.

4.2.2. data bytes

Gemäss Spezifikation folgen einem *Status Byte* exakt ein oder zwei Bytes. Das MSB ist immer logisch '0'. Die Werte können von 0x00 bis 0x7F sein. Das bedeutet, dass MIDI maximal 128 Noten unterscheiden kann.

data bytes sind Noten, Geschwindigkeit des Anschlages und ...

Je nachdem welches *status byte* im Voraus gesetzt wurde, werden die Attribute anders interpretiert. Ist z.B. Polyphonie gesetzt, so bedeutet ein *data byte* mit einer Geschwindigkeit von 0, Note abstellen. Diese und andere Spezifikationen werden detailliert in **Detaillierte Spezifikation** beschrieben.

„Empfänger sollen so konzipiert sein, dass zuerst alle *data bytes* empfangen werden und ein neues *status byte* kommt. Danach werden ungültige Daten verworfen. Einzige Ausnahme ist der *running status*. Bei dem nicht bis zum Ende gewartet wird.“ (Spezifikation, S. 6).

4.2.3. Ungültige Bytes

„Alle *status bytes*, die nicht implementierte Funktionen enthalten und alle ihnen folgenden *Data Bytes* sollen vom Empfänger verworfen werden.“ (**Spezifikation, 6**).

MIDI Geräte sollen ausdrücklich beim Ein- und Abstellen darauf bedacht sein, dass keine undefinierten Bytes gesendet werden (**ebd**).

Diese Anforderung ist wichtig beim Implementieren einer Finite State Machine und der Testbench (siehe **Kapitel**).

4.3. Umsetzung "midi controlBlock

Ausgehend von der Spezifikation sind drei Eckpunkte für die *finite state machine* zu berücksichtigen:

1. Unterscheiden von *status byte* und *data byte*
2. Unterschiedliche Interpretation der *data bytes* abhängig vom *status byte*.
3. Verwerfen aller falschen *status byte* oder *data bytes*

Zu beachten in der Verarbeitung der Daten ist, dass im *single mode* zuerst gesagt wird, ob eine Note an oder ab und diese Reihenfolge im *polyphony mode* gerade umgekehrt ist: zuerst kommt die Note, dann die Angabe, ob sie an oder ab ist.

Aus diesen Anforderungen ergab sich folgende *finite state machine*:

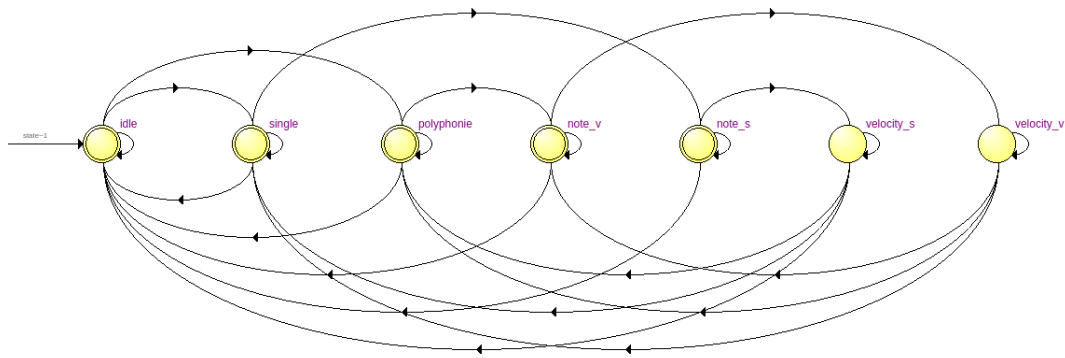


Abbildung 4.2.: fsm Übergänge

Alle drei Anforderungen sind implementiert:

Vor jedem *data byte* muss zuerst ein *status byte* eingegangen sein. Die *finite state machine* fragt im *idle* Zustand nur nach den *status bytes*. So weisen die oberen Nibbel mit den Werten "1001" für NOTE AN und "1000" für NOTE AUS auf den *single mode* hin und der Wert "1010" auf den *polyphony mode*. Nach diesen *status bytes* erwartet die *finite state machine* *data bytes*.

Die unterschiedliche Reihenfolge von Noten-Byte und Angaben zu an oder ab, wurde statusabhängig umgesetzt:

Im *single mode* wird das vierte Bit des *status nibbel* zum Setzen von AN und AB verwendet. Im *polyphony mode* wird das zweite *data byte*, das üblicherweise die Geschwindigkeit der Note bestimmt, für das Setzen von AN und AUS genommen. Ist der Wert der Geschwindigkeit gleich NULL, dann soll in diesem Zustand die Note als AUS gelten.

Gut sichtbar ist, dass die *finite state machine* bei ungültigen *bytes*, die Daten verwirft und in den *idle* Zustand zurückgeht.

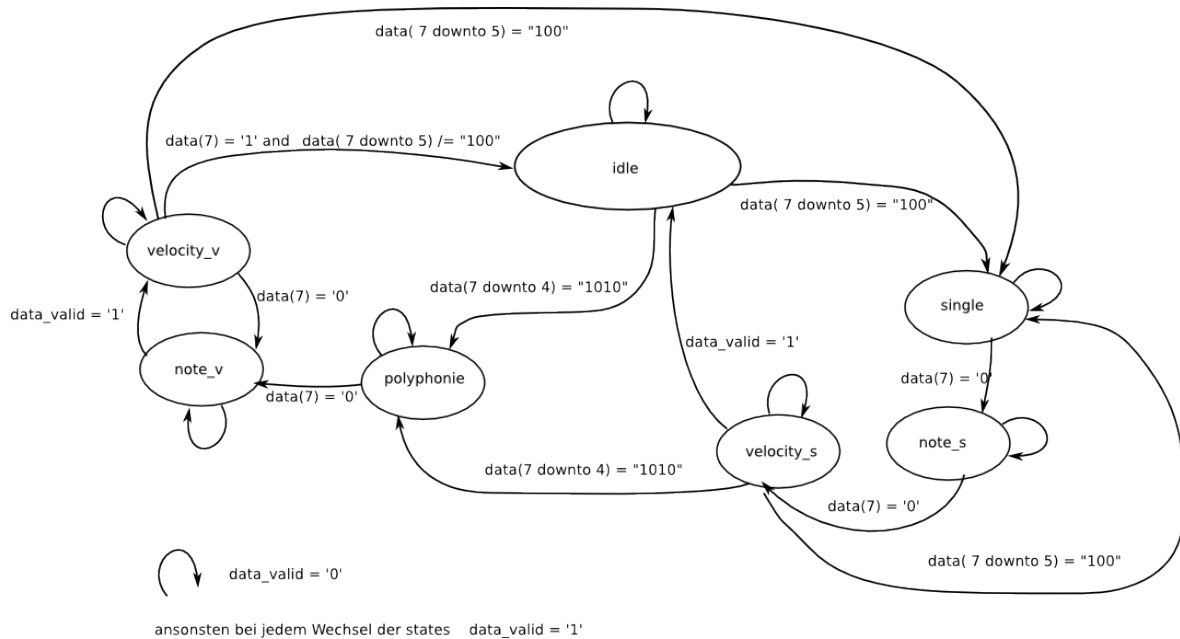


Abbildung 4.3.: fsm Übergangsbedingungen

Die Umsetzung der *fsm* sieht man in der Simulation in den zweit unteren Abbildungen gut. Nach dem Zustand *idle* folgt das *status byte* "single" (Abbildung 4.4) oder "polyphonie" (Abbildung 4.5)

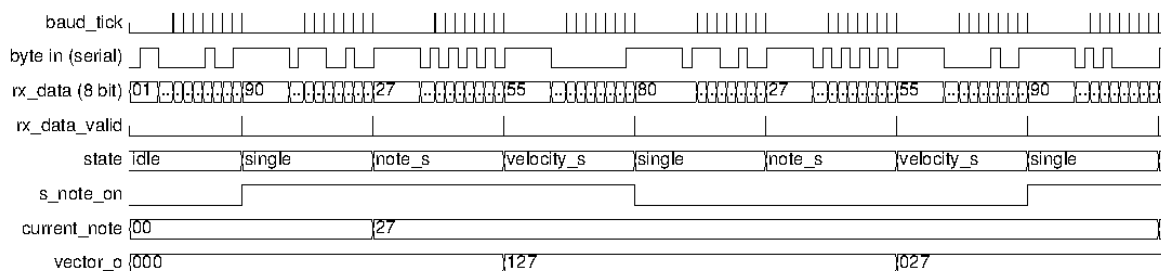


Abbildung 4.4.: fsm für single mode

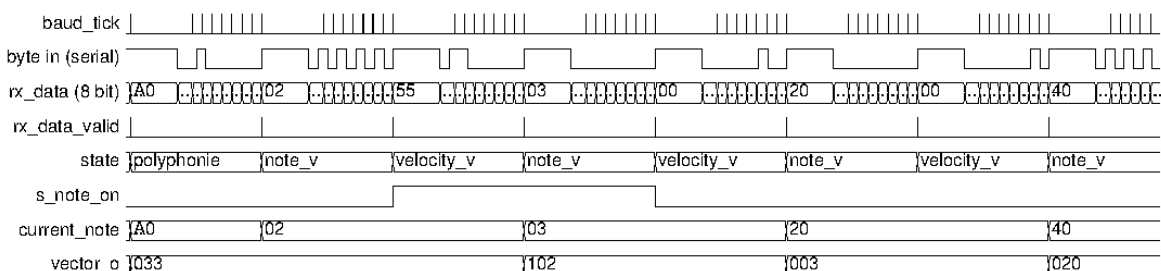


Abbildung 4.5.: fsm im polyphony mode

Die Simulation wurde mit möglichen Fehlübertragungen angereichert, damit man sieht, ob der *midi control* weiter korrekt funktioniert. Eine detaillierte Beschreibung zum Aufbau der Simulation befindet sich im Kapitel **testbench**.

4.4. Umsetzung "polyphonie outBlock"

5. Polyphonie



Abbildung 5.1.: Bildbeschreibung

5.1. Midi Spezifikation

5.2. Umsetzung

5.2.1. software nahe

hardware nahe

6. testbench

Inspiziert vom Konzept des *test driven development* wird stets parallel zur Entwicklung einer *unit* (im folgenden als Block genannt) der *unit-test* entwickelt. (Kent, 2013)

Nachdem im Voraus die Schnittstellen zwischen den Blocks geklärt sind (siehe Kapitel xXX) wird eine leere Hülle für jeden zu entwickelnden Block erstellt. Die *testbench* geht von Beginn weg vom Ziel, ein funktionstüchtiges *midi interface* aus. Solange ein Block nicht funktioniert, werden die zu testenden Signale direkt an den Ausgang der DUT geführt.

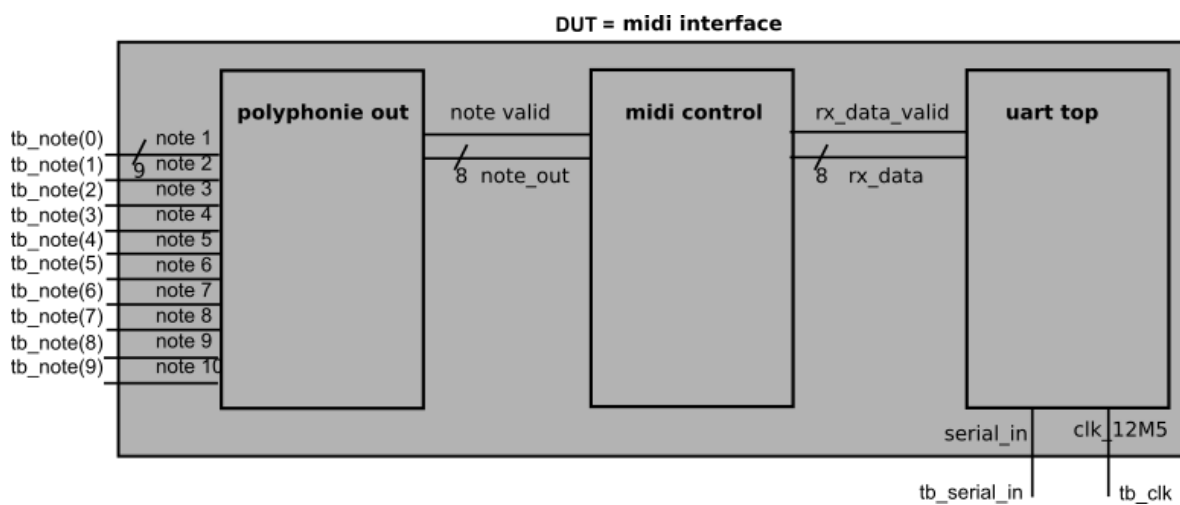


Abbildung 6.1.: Blockschaltbild Device under Test

In den nächsten zwei Unterkapiteln wird die Umsetzung der test driven Entwicklung beschrieben.

6.1. unit test midi control

6.2. unit test midi interface

7. Resultate der Projektarbeit

Zusammenfassung der Resultate

7.1. Generieren von Glitches

Beides erreicht. Viel Aufwand, da wenig Wissen wie ungewollter Zustand erzeugt werden kann. Es dauerte 4 Wochen (15. oktober + Doku), der insgesamt 16 Wochen PA.

7.2. Zustand von Metastabilität provozieren

Beides erreicht. Viel Aufwand, da wenig Wissen wie ungewollter Zustand erzeugt werden kann. Es dauerte 4 Wochen (15. oktober + Doku), der insgesamt 16 Wochen PA.

7.3. MIDI Controller entwickeln

7.4. Polyphonie Block

Midiansteuerung nach vielen Redesignes gelungen. Mehr in der Software geübt, ist das Timing in VHDL übungsbedürftig.

7.5. DDS Generatoren basierend auf Frequenzmodulation entwickeln

Sitzung: Nur 10 DDS einbauen. Schnittstellen da. Nicht da, Frequenzmodulation anstelle von LUT. Aus zeitgründen. Nur erster Entwurf, wie es umzusetzen ist.

7.6. Textbasierte Testbench für alle entwickelten Blocks

8. Diskussion und Ausblick

Bespricht die erzielten Ergebnisse bezüglich ihrer ERwartbarkeit, Aussagekraft und Relevanz
Interpretation und Validierung der Resultate
Rückblick auf Aufgabenstellung: erreicht nicht erreicht

Legt dar, wie die Resultate weiterhin genutzt werden können
an sie angeschlossen werden kann

9. Verzeichnis

9.1. Literatur

- [1] The MIDI Manufacturers Association. *MIDI 1.0 Detailed Specification*. Los Angeles, 1995.
- [2] Christian Braut. *Das MIDI-Buch*, page 10. Sybex, 1993.
- [3] John A. Camara. *Engineering Reference Manual*, pages 32–2. Belmont, 2010. About metastability.
- [4] William I. Fletcher. *An Engineering Approach to Digital Design*, page 472. Utah State University, 1980. About glitch.
- [5] William I. Fletcher. *An Engineering Approach to Digital Design*, page 482. Utah State University, 1980. About metastability.
- [6] Sandeep Mandarapu. *Measuring Metastability, Master Project*. Departement of Electrical and Computer Engineering, Southern Illinois University, 2012.
- [7] Dictionary of the English Language. *finite state machine*. American Heritage, 2011.
- [8] Cambridge Dictionaries Online. *glitch, specialized electronics*. www.dictionary.cambridge.org/dictionary/english/glitch, 02.11.2015.

9.2. Glossar

Das Glossar dient interessierten Software-Entwicklern, die elektrotechnik-spezifischen Worte zu verstehen.

Asynchrone Signale

Alle nicht-getakteten Prozesse, da man bei ungetakteten Signalen nicht weiss, wann sie ihren Zustand ändern.

Dekoder

Flip-Flops

Glitch

Im technischen Bereich bedeutet *glitch* gemäss Cambridge Dictionaire "a sudden unexpected increase in electrical power, especially one that causes a fault in an electronic system" [8], auf deutsch "eine plötzliche, unerwartete Spannungserhöhung, die insbesondere ein Fehlverhalten im elektronischen System verursacht".

Finite State Machine

"A model of a computational system, consisting of a set of states, a set of possible inputs, and a rule to map each state to another state, or to itself, for any of the possible inputs." [7]

Auf deutsch "Ein Model in Rechensystemen, das aus einem Satz aus Zuständen, möglichen Eingängen und Regeln wie man von einem Zustand zum nächsten, oder zu sich selbst, für alle möglichen Eingänge gelangt. "

KO Abkürzung für Kathodenstrahl Oszilloskop, bezeichnet die analoge Signalausgabe am Bildschirm.

Clock Domain**Textbasierte Testbench****Durchlaufverzögerung**

Wird englisch *propagation delay* genannt und bezeichnet die Zeit, die Daten vom Eingang bis zum Ausgang des Bauteils brauchen.

Die Durchlaufverzögerung beträgt beim Cyclone IV 4 ns (Device Handbook, S. 8-19).

Hold Time

Ist die minimale Zeit, in der die Inputdaten *nach* der Taktflanke stabil sein müssen.

Die hold-Zeit beträgt beim Cyclone IV E 0 ns (Device Handbook, S. 8-19).

Pfadzeit

... (Unter 3.2. Metastabilität Ratschläge erwähnt)

Quartus

IDE von altera zum Kompilieren, Synthesizieren und einbauen von IPs für die altera FPGAs.

Setup Time

minimale Zeit, in der Inputdaten stabil sein müssen *bevor* ein Taktflanke die Daten triggert.

Die setup-Zeit beträgt beim Cyclone IV E 10 ns (Device Handbook, S. 8-19)

A. Offizielle Aufgabenstellung

Beschreibung der Projektarbeit Pa15_gelk_1

In dieser Projektarbeit sollen Versuche entwickelt werden, die für das Modul DTP2 verwendet werden können. Die Arbeit besteht aus zwei Teilen:

Im ersten Teil der Arbeit sollen Versuche entwickelt werden, mit denen folgende Timing Artefakte demonstriert werden können. Dies soll zum zu einem vertieften Verständnis der digitalen Design Grundlagen führen.

- Erzeugung von Glitches mit einem Zähler und nachgeschaltetem Dekoder. Sichtbarmachung der Glitches mit einem Oszilloskop. Betätigen des asynchronen Resets vom Decoder aus.
- Provozieren und sichtbarmachung von Metastabilen Zuständen. Hierfür kann z.B. eine Schaltung mit zwei asynchronen externen Takten aufgebaut werden.

Im zweiten Teil soll mit dem dem Direct Digital Synthesis Verfahren ein Synthesizer mit vielfältigen Klangfarben entwickelt werden. Damit kann anspruchsvolle digitale Schaltungstechnik umgesetzt werden. Zum Erreichen der Klangvielfalt können mehrere DDS Generatoren gleichzeitig, mit unterschiedlichen Frequenzen und Phasen betrieben werden. Möglich ist auch eine Frequenzmodulation mit einem zweiten Generator oder Ändern des Volumens mit einer Hüllkurve. Die Ansteuerung soll mit Hilfe eines MIDI Interfaces, welches Polyphonie (mehrere Klaviertasten gleichzeitig gedrückt) unterstützt. Die Implementierung soll im FPGA erfolgen. In der Implementierungsphase der Arbeit soll das Timing der FPGA Implementierung genau betrachtet werden.

Am Ende soll eine Referenzimplementierung in Anlehnung an den Yamaha DX7 für das Modul DTP2 entstehen

B. Aufgabenspezifikation für den zweiten Teil

- Midi Interface for Keyboard für Polyphonie nach Konzept von gelk
 - 10 Frequenz Control Ausgänge zur Steuerung der Tonhöhe des Generators
 - 10 On/Off Ausgänge Ton on/off
 - UART wird geliefert von gelk
 - VHDL wird von Grund auf neu erstellt.
- 10 DDS implementieren und mit Mischer Mischen
- Script basierte Testbench. Testbench erzeugt serielle Midi Dtaen, so wie sie auf dem DIN Stecker vorkommen (logisch)
- Testbench liest eine Testscript Datei ein, in welcher die Tastendrücke eines Keyboards abgebildet werden können. Midi Poliphony Spec muss durch die Testbench unterstützt werden können. Velocity muss nicht unterstützt werden.
- FM Modulation – Tetstbench im Matlab
- Kein VHDL code ohne Testbench.
- Block level testbench. Unit Tests.

Abgrenzung:

- Keine Hüllkurve
- Keine Ausgabe der Velocity aud Midi controller
- Kein Bluetotth

Zeitplan:

- 2.5 Wochen Midi Controller incl. 10 DDS
- 2.5 Wochen FM Synthese

Unterstützung:

- Midi Controller/gelk
- FM-Synthese/rosn

Falls Midi nicht zum geplanten Zeitpunkt fertig wird, wird FM-zurückgestellt. Alle oben genannten Punkte sind Pflicht. Nicht Fertigstellung hat Einfluss auf die Benotung.

C. Konzept Keyboard Dekoder

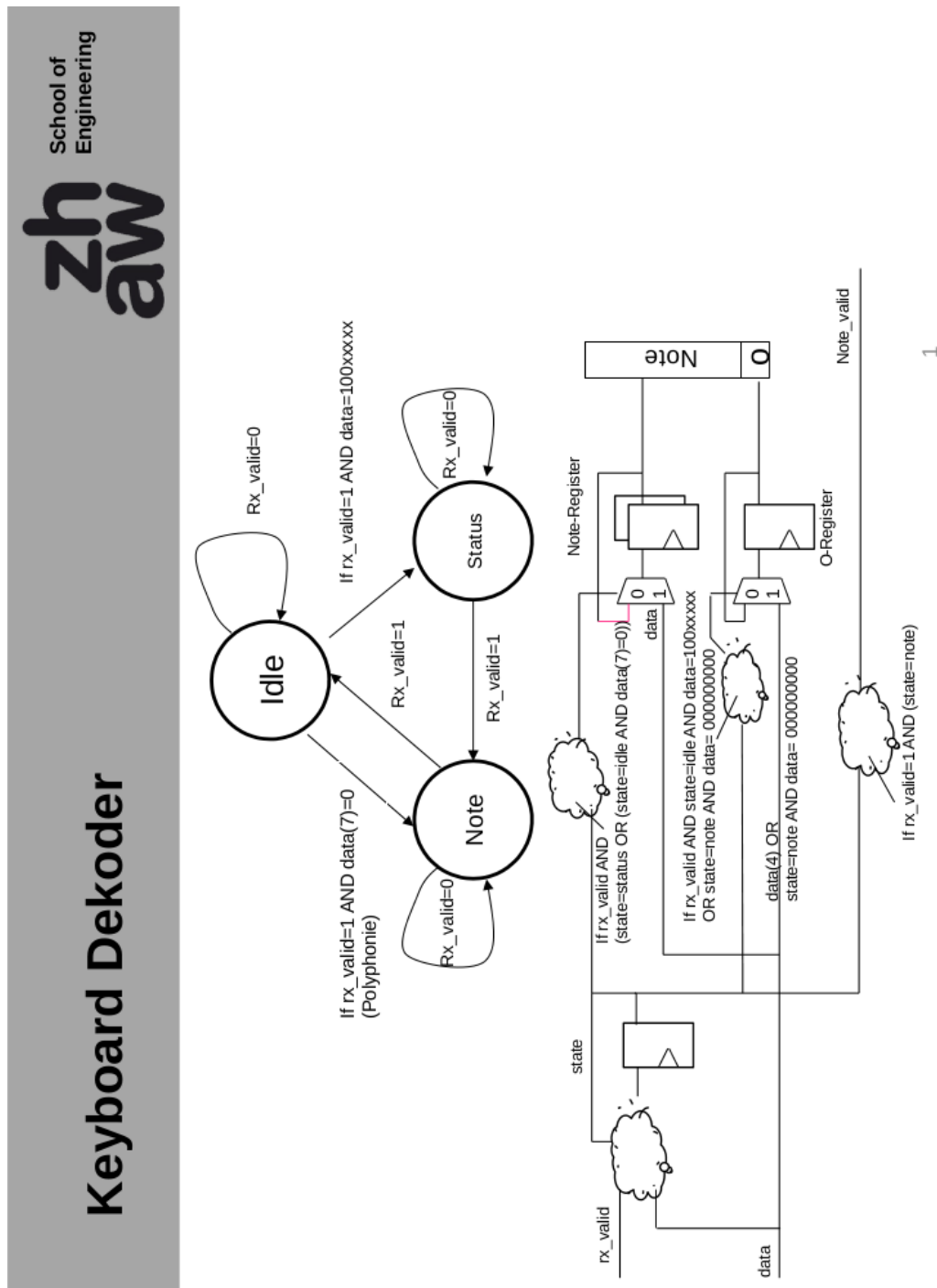


Abbildung C.1.: Midi Controller Spezifikation

D. Konzept Polyphonie

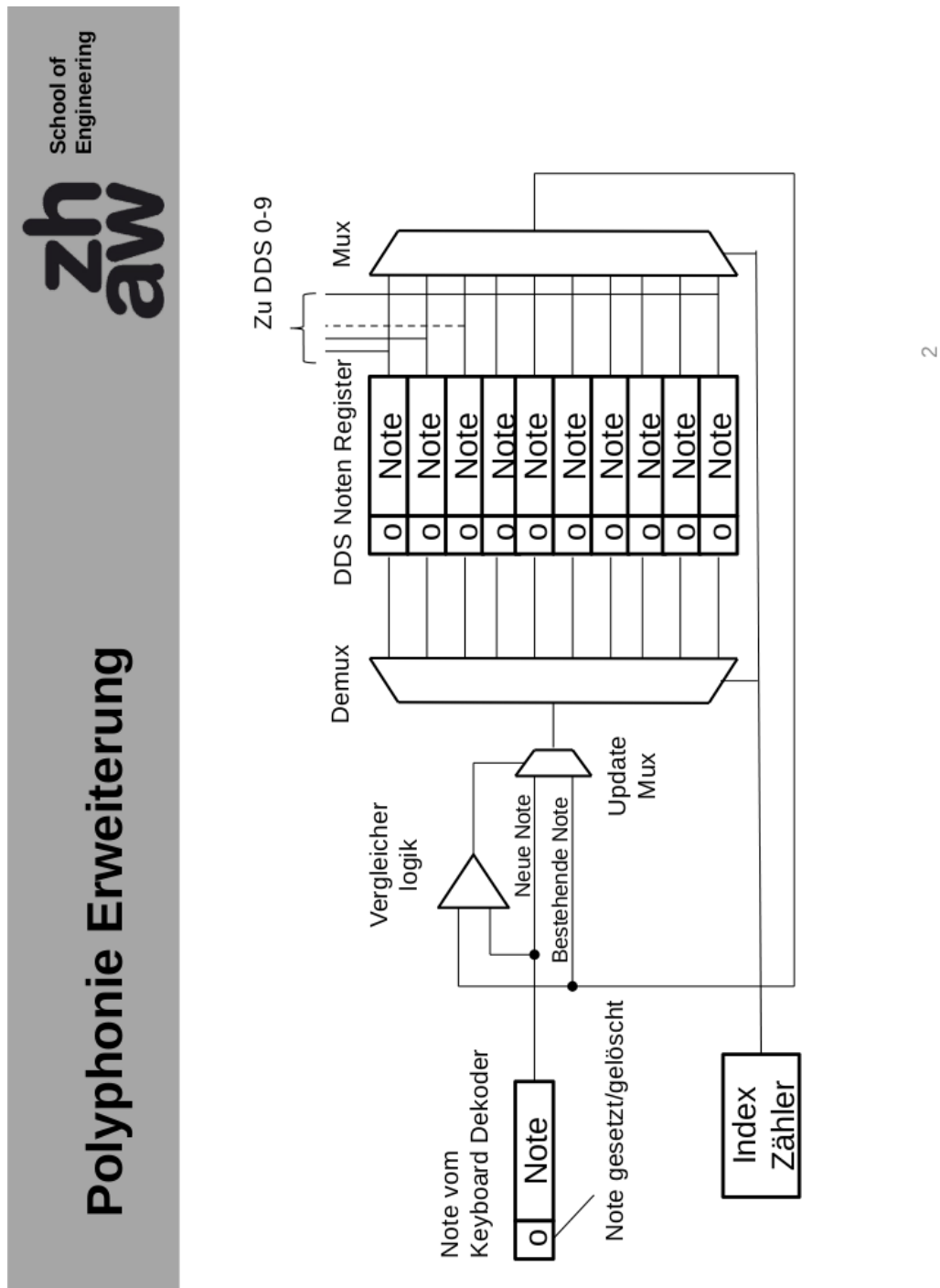


Abbildung D.1.: Spezifikation Polyphonie-Block

E. CD mit Projektdateien

F. Top Synthesizer

In die bestehenden Blöcke und Signale wird das MIDI Interface wie folgt eingebaut:

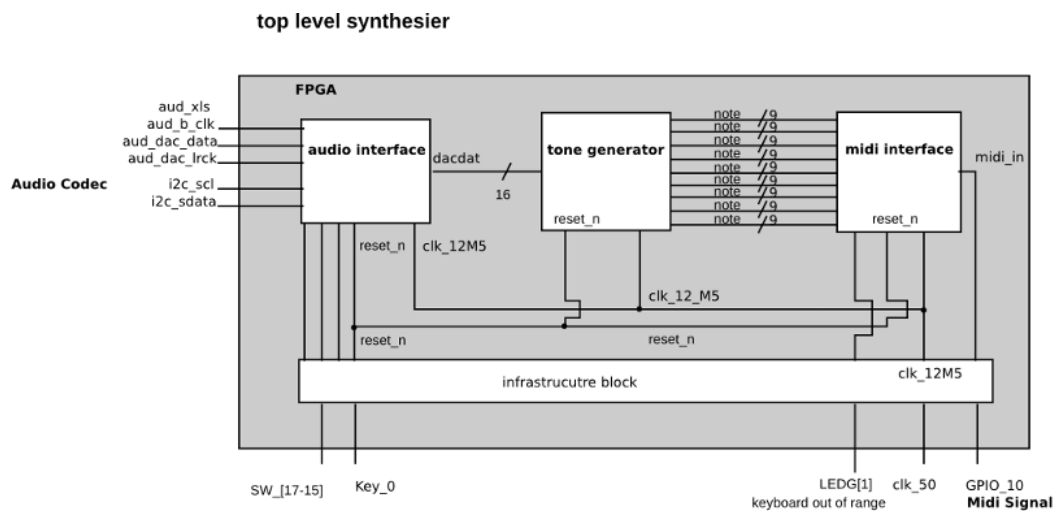


Abbildung F.1.: Top Synthesizer mit MIDI Interface: Blockschaltbild

Hier ist das Konzept der Umsetzung des MIDI Interface detaillierter beschrieben:

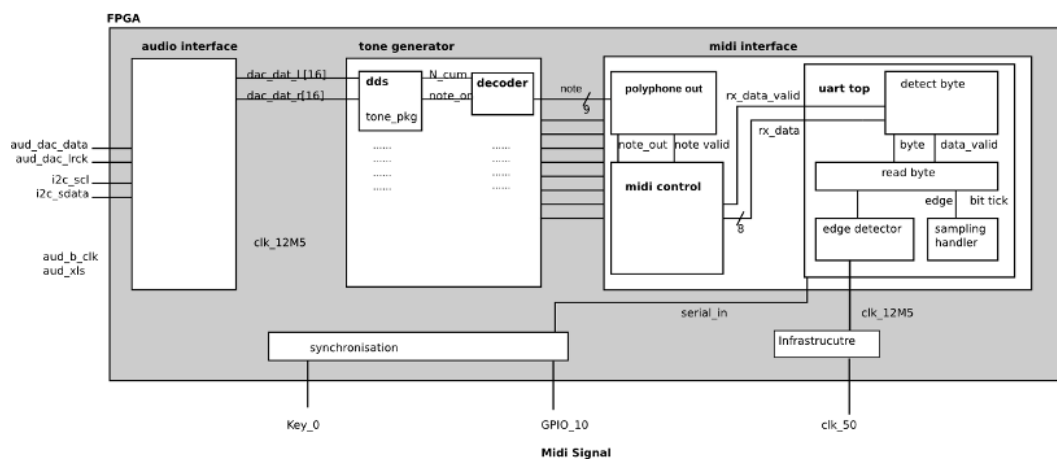


Abbildung F.2.: Top Synthesizer mit MIDI Interface: Detailansicht