

Факултет инжењерских наука
Универзитета у Крагујевцу

Ђорђе С. Гачић

Синтетизабилна дигитална
фреквенцијски затворена петља са
широким подешавањем до 640 MHz у
130 nm CMOS технологији

Мастер рад

Крагујевац, 2024.

Факултет инжењерских наука Универзитета у Крагујевцу



Назив студијског програма: Електротехника и рачунарство

Ниво студија: Мастер академске студије

Предмет: Напредно машинско учење

Број индекса: 408/2022

Ђорђе С. Гачић

Синтетизабилна дигитална
фреквенцијски затворена петља са
широким подешавањем до 640 MHz у
130 nm CMOS технологији

Мастер рад

Комисија за преглед и одбрану:

1. проф. др Владимир М. Миловановић -
ментор
2. др Шћепан Шћекић
3. доц. др Жарко Попара

Датум одбране: _____

Оцена: _____

У оквиру овог мастер рада кандидат треба да. . .

Препоручена литература:

- [1] Robert Bogdan Staszewski и Poras T. Balsara, *All-Digital Frequency Synthesizer in Deep-Submicron CMOS*, John Wiley & Sons, Inc., Hoboken, New Jersey, 2005.

Крагујевац, 5. 6. 2024.

Ментор:
Др Владимир М. Миловановић,
ванредни професор



Универзитет у Крагујевцу
Факултет инжењерских наука
Универзитета у Крагујевцу



Основне академске студије: Назив студијског програма

Модул: Назив (ако постоји)

Назив предмета: Назив

Име и презиме: Петар Петровић

Број индекса: 123/1832

ПРИЈАВА ДИПЛОМСКОГ РАДА

Тема рада: Израда примера дипломског рада у LaTeX пакету коришћењем класе *finthesis*

Задатак: Приликом пријаве дипломског рада ментор задаје тему по правилу преузету са листе тема коју је усвојила одговарајућа Катедра Факултета. Циљ дипломског рада је да студент докаже способност примене стечених знања и вештина при решавању задатака који су у складу са усвојеним исходима знања. Препорука је да дипломски рад буде пројекат мањег обима, експериментално-лабораторијско испитивање, примена инструменталне методе, прегледни рад, теоријска разрада, компјутерска симулација једноставнијег реалног проблема и сл. Након одобравања теме, ментор је дужан да студента упуту у начин обраде теме, упуту га на додатну литературу, одреди обим дипломског рада и током консултација усмерава и контролише рад кандидата.

Ментор:

Др Томо М. Петровић,
изванредни професор

Садржај

1	Увод	3
2	Структура фреквенцијски затворене петље	4
2.1	Управљачка логика дигиталне фреквенцијски затворене петље	4
2.1.1	Управљачка предобрада	4
2.1.2	Bang-bang контролер	5
2.1.3	PID контролер	5
2.1.4	Управљачки декодер	5
2.2	Структура дигитално контролисаног осцилатора	6
2.2.1	Предложена архитектура DCO-а	6
2.2.2	Блок дијаграм DCO ћелије	6
2.2.3	Мјењачи напонских нивоа DCO-а	6
3	Имплементација и резултати симулација	7
3.1	Симулација рада фреквенцијски затворене петље	7
3.2	PVT зависност дигитално контролисаног осцилатора	7
3.3	Временски прорачун дигитално контролисаног осцилатора	7
3.4	Спектар снаге фреквенцијски затворене петље	7
3.5	Фазни шум дигитално контролисаног осцилатора	7
4	Закључак	8
	Литература	9

Abstract

Frequency-locked loops (FLLs) represent a viable way of generating a range of frequencies from a single reference frequency by using a negative feedback electronic control system that compares the frequency of a controlled oscillator to the reference one. A digital synthesizable FLL is designed in 130 nm CMOS technology for a target frequency of up to 640 MHz. It employs a wide-tuning range digitally controlled oscillator (DCO) assembled from tri-state inverters in the form of a matrix. The FLL can optionally use a bang-bang or a soft-programmable standard proportional-integral-derivative (PID) controller to regulate the feedback loop. Its design practically minimizes metastability occurrence. The proposed digital FLL occupies $100\text{ }\mu\text{m} \times 330\text{ }\mu\text{m}$ and consumes 3.5 mW in typical operating conditions. The reference clock is 16 MHz, and the output oscillation frequency is set to 640 MHz, while the achieved frequency resolution is 2.8 MHz.

Keywords: Frequency-locked loop, digitally controlled oscillator, clock generator, synthesizable, CMOS technology, PID controller, metastability.

Резиме

Фреквенцијски затворене петље (енгл. *frequency-locked loops* - *FLLs*) представљају одржив начин генерисања опсега фреквенција из једне референтне фреквенције коришћењем електронског система управљања са негативном повратном спрегом, који пореди фреквенцију контролисаног осцилатора са поменутом референтном фреквенцијом. Дигитално синтетизабилан FLL је дизајниран у 130 nm технологији за циљану фреквенцију до 640 MHz. Он погони дигитално контролисани осцилатор (енгл. *digitally-controlled oscillator* - *DCO*) са широким подешавањем опсега који се састоји од тростатаичких инвертора у облику матрице. FLL може произвољно користити тзв. *bang-bang* контролер или дјелимично програмирани стандардни пропорционално-интегрално-диференцијални (енгл. *proportional-integral-derivative* - *PID*) контролер за управљање негативном петљом. Такав дизајн у пракси минимизује појаву нестабилности. Предложени дигитални FLL заузима $100\text{ }\mu\text{m} \times 330\text{ }\mu\text{m}$ простора и троши 3.5 mW у уобичајеним условима рада. Референтни такт је 16 MHz, а излазна фреквенција осциловања је подешена на 640 MHz, док постигнута резолуција фреквенције износи 2.8 MHz.

Кључне ријечи: Фреквенцијски затворена петља, дигитално контролисани осцилатор, генератор такта, синтетизабилност, CMOS технологија, PID контролер, нестабилност.

1 Увод

У данашње вријеме, фазно затворена петља (енгл. *phase-locked loop* - *PLL*) и петља са затвореним кашњењем (енгл. *delay-locked loop* - *DLL*) представљају свеprisутне блокове у дизајну чипова. Безброј примјена самих чипова захтјевају или генератор такта или синтетизатор фреквенције, што подразумјева уградњу неког од поменутих блокова унутар система који се пројектује. Главна улога таквог блока у дизајну је да генерише стабилан и прецизан излазни сигнал чија је фаза подесива у односу на фазу улазног сигнала, самим тим одржавајући везу између улазне и излазне фреквенције. Међутим, чак и веома сложени системи често захтјевају генератор такта, који само множи улазну фреквенцију без да посебно води рачуна о фази такта или апсолутном подрхтавању (енгл. *jitter*). У таквим примјенама, потребна и довољна је само фреквенцијски затворена петља (енгл. *frequency-locked loop* - *FLL*) да би се испунили тражени захтјеви.

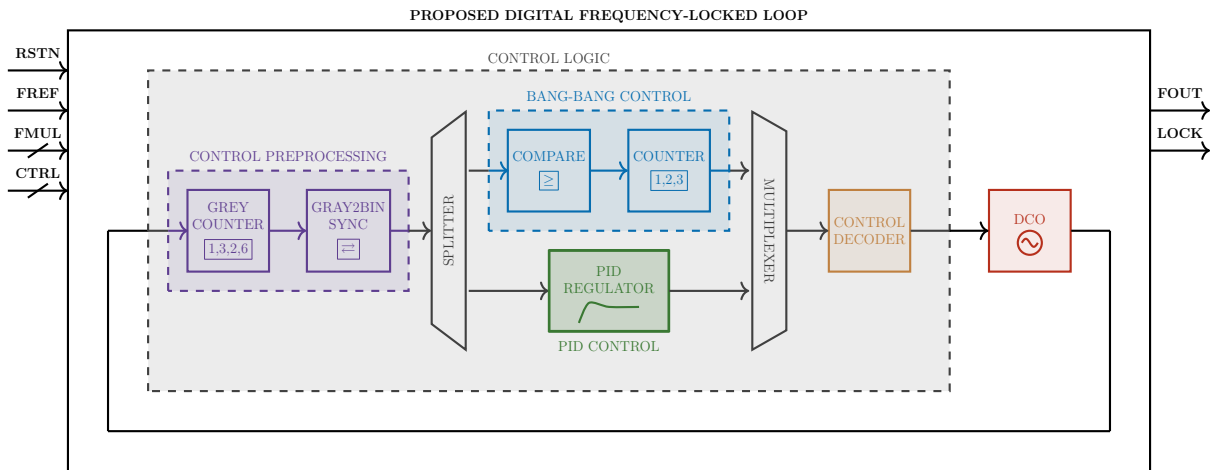
По дефиницији, FLL је управљачки систем са негативном повратном спрегом који закључава фреквенцију излазног сигнала на предвиђену циљану фреквенцију. У принципу, непрестано управља фреквенцијом осцилатора на аутоматски начин све док излазна фреквенција на достигне циљану вриједност, након чега се та вриједност фреквенција одржава на излазу. Постоје многи начини имплементације FLL-а [1]. Штавише, FLL као интегрисано коло може спадати у двије групе: дигитални и аналогни FLL. Иако је очигледан недостатак првих максимална фреквенција и њена резолуција, они посједују многе друге предности наспрам њихових аналогних супарника. Они заузимају мање простора, истичу се већом отпорношћу на промјене процесних углова, напона и температуре (енгл. *process-voltage-temperature* - *PVT*), лако су употребљиви у различитим технологијама, и стога омогућавају поновну употребу, већу прилагодљивост, једноставнију методологију тока пројектовања, као и брже циклусе пројектовања. Узимајући у обзир све претходно поменуто, испоставља се да је у општем случају боље ићи ка развоју дигиталног FLL-а кад год спецификација архитектуре система то дозвољава. Дакле, фокус овог рада је пројектовати и унаприједити једноставне али моћне синтетизабилне дигиталне блокове чипа.

Овај рад конкретно предлаже синтетизабилан дигитални FLL сличан предложеном у литератури [2], са побољшаном брзином закључавања FLL-а [3] и смањеним ризиком од метастабилности. Осцилатор је састављен од тростатичких инвертора и заснован на прстенастом DCO-у из литературе [4] измјењен додавањем независног напона напајања DCO-а са мјењачима напонских нивоа (енгл. *level shifters*) и употребом петостепене [5] умјесто тростепене толологије прстена осцилатора.

Остатак рада укључује додатна поглавља. Поглавље 2 описује предложени дигитални FLL на системском нивоу и нивоу блокова и кола уз детаљна теоријска разматрања. Поглавље 3 пружа увид у имплементацију и добијене резултате симулација, такође уз теоријска разматрања појава које су од значаја за рад читавог система. Коначно, поглавље 4 закључује рад и наговјештава могућности даљег рада на побољшању и проширењу система.

2 Структура фреквенцијски затворене петље

У овом раду описана је релативно једноставна али ефикасна дигитална фреквенцијски затворена петља (FLL), чију се системску архитектуру на нивоу блокова приказује Слика 1. Описани FLL се практично састоји из два блока: дигитално контролисаног осцилатора (DCO) и блока управљачке логике, који генерише улазне сигнале за DCO на основу тренутне фреквенције DCO-а. У сврху поједностављења, са слике су изостављени неки конфигурациони улази FLL-а, као што су умножак фреквенције (енгл. *frequency control word* - FCW), коефицијенти PID контролера и улаз за одабир режима рада.



Слика 1: Блок дијаграм дигиталне фреквенцијски затворене петље састављене од: блока управљачке логике (лијево) и дигитално контролисаног осцилатора (десно).

2.1 Управљачка логика дигиталне фреквенцијски затворене петље

Управљачка логика FLL-а састоји се од двије независне процесне гране, које представљају два међусобно искључива режима управљања FLL-а. Оба режима на улазу примају бинарну вриједност повезану са бројем периода такта DCO-а унутар периода референтног такта. Такође, оба управљачка режима генеришу бинарну вриједност на излазу, која представља управљачку бинарну ријеч осцилатора директно пропорционалну излазној фреквенцији. Главне разлике између два поменута режима су брзина затварања (закључавања) FLL-а и једноставност подешавања. Циљ управљачке логике FLL-а је изједначити вриједност улазног множака фреквенције са бројем периода такта DCO-а унутар периода референтног такта што је брже и прецизније могуће одрадити, чиме се долази до постизања жељене фреквенције на излазу DCO-а. Комплетна управљачка логика FLL-а је подјелена на неколико фаза, које су описане у наредним поглављима.

2.1.1 Управљачка предобрада

Фаза управљачке предобrade (енгл. *control preprocessing*) укључује неколико блокова чија је функција претворити информацију о фреквенцији излазног такта DCO-а у бинарну вриједност која ће бити прослијеђена као улаз наредној фази управљачке логике FLL-а. Као прво, да би се одредила брзина осциловања DCO-а, потребан је

бројач. У имплементацији описаној у овом раду коришћен је Грејев бројач умјесто природног бинарног бројача из разлога што значајно умањује метастабилност бројача изазвану узорковањем (енгл. *sampling*), јер у Грејевом коду свака узастопна вриједност се разликује за по један бит. Недостатак овог приступа је то што Грејев бројач има мању максималну радну фреквенцију од бинарног бројача. Да би се у још већем обиму смањио ризик од метастабилности, сваки бит са излаза Грејевог бројача се пропушта кроз синхронизатор са два флип-флопа да би безбједно прешао у подручје референтног такта. Затим, синхронизована вриједност Грејевог бројача се претвара у бинарни формат и узоркује се за даљу обраду.

2.1.2 Bang-bang контролер

Први управљачки блок FLL-а је веома сличан bang-bang (или on-off) контролеру, односно контролеру са повратном спрегом који, као прекидач, може имати два стања. Он пореди улазни умножак фреквенције са узоркованом вриједношћу бројача и одлучује да ли инкрементирати, декрементирати или онемогућити предстојећи блок тј. двосмјерни бројач (енгл. *up-down counter*). То осигурава постепено управљање и закључавање све до постизања жељене фреквенције.

2.1.3 PID контролер

У другом управљачком режиму, управљачка бинарна ријеч за DCO се генерише подесивим PID контролером. PID контролер је управљачки механизам заснован на повратној спрези, који ради тако што непрекидно исправља и скалира сигнал грешке, који је разлика између измјерене вриједности у обради (узоркована вриједност бројача) и жељене референтне задате вриједности (вриједност улазног умношка фреквенције). Исправљање и скалирање се распоређује у три компоненте: пропорционална (P), интегрална (I) и диференцијална (D), имплементиране као подесиви улази са фиксном тачком који се напајају из банке регистара.

Сврха P компоненте је да управља брзином одзива управљачког система, непосредно множећи сигнал грешке константним чиниоцем. I компонента се користи за смањење грешке стабилног стања (енгл. *steady-state*) скалирањем грешке константним чиниоцем и сумирањем резултата током времена. D компонента пропорционална брзини промјене грешке, и њен циљ је ограничити излаз да би се смањила могућа прекорачења или осцилације узроковане P и I компонентама, без смањења брзине контролера. Како је у овом систему референтна задата вриједност константна и нема брзих промјена на улазу које могу изазвати такав исход, P и I компоненте су довољне за гладак и стабилан одзив система.

2.1.4 Управљачки декодер

Улога управљачког декодера је претворити управљачке податке из једне бинарне вриједности у скуп управљачких улаза DCO-а. Постоје три таква улаза: *Row On*, унарни вектор, који може да укључује читаве редове тростатичких инвертора DCO-а; *Row Select*, један од n вектор (енгл. *one-hot vector*), који укључује један додатни ред тростатичких инвертора DCO-а; и *Column Select*, унарни вектор, који може да укључује колоне тростатичких инвертора DCO-а. Да би се један инвертор укључио, или *Row On*, или и *Row Select* и *Column Select* за одговарајући бит морају бити

подешени на 1. Ширина сваког вектора је једнака ширини улаза. Сама структура DCO-a је детаљније описана у поглављу 2.2.

2.2 Структура дигитално контролисаног осцилатора

У срцу сваке фазно затворене петље се налази осцилатор који игра кључну улогу у учинку који може бити постигнут [6].

2.2.1 Предложена архитектура DCO-a

2.2.2 Блок дијаграм DCO ћелије

2.2.3 Мјењачи напонских нивоа DCO-a

3 Имплементација и резултати симулација

3.1 Симулација рада фреквенцијски затворене петље

3.2 PVT зависност дигитално контролисаног осцилатора

3.3 Временски прорачун дигитално контролисаног осцилатора

3.4 Спектар снаге фреквенцијски затворене петље

3.5 Фазни шум дигитално контролисаног осцилатора

4 Закључак

Литература

- [1] Imran Ali и др., „An Ultra-Low Power, Adaptive All-Digital Frequency-Locked Loop With Gain Estimation and Constant Current DCO”, y: *IEEE Access* 8 (2020.), стр. 97215–97230, DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2995853.
- [2] Ahmed Musa и др., „A Compact, Low-Power and Low-Jitter Dual-Loop Injection Locked PLL Using All-Digital PVT Calibration”, y: *IEEE Journal of Solid-State Circuits* 49.1 (2014.), стр. 50–60, DOI: 10.1109/JSSC.2013.2284651.
- [3] Wei Deng и др., „A Fully Synthesizable All-Digital PLL With Interpolative Phase Coupled Oscillator, Current-Output DAC, and Fine-Resolution Digital Varactor Using Gated Edge Injection Technique”, y: *IEEE Journal of Solid-State Circuits* 50.1 (2015.), стр. 68–80, DOI: 10.1109/JSSC.2014.2348311.
- [4] JosÉ A. Tierno, Alexander V. Rylyakov и Daniel J. Friedman, „A Wide Power Supply Range, Wide Tuning Range, All Static CMOS All Digital PLL in 65 nm SOI”, y: *IEEE Journal of Solid-State Circuits* 43.1 (2008.), стр. 42–51, DOI: 10.1109/JSSC.2007.910966.
- [5] A. V. Rylyakov и др., „A Modular All-Digital PLL Architecture Enabling Both 1-to-2GHz and 24-to-32GHz Operation in 65nm CMOS”, y: *2008 IEEE International Solid-State Circuits Conference - Digest of Technical Papers* (2008.), стр. 516–632, DOI: 10.1109/ISSCC.2008.4523284.
- [6] Behzad Razavi, *Design of CMOS Phase-Locked Loops: From Circuit Level to Architecture Level*, Cambridge University Press, 2020.