

Temas Específicos de Electrónica Digital I

Comunicación USB 2.0 para aplicaciones científicas basadas en FPGA

Edwin Barragán

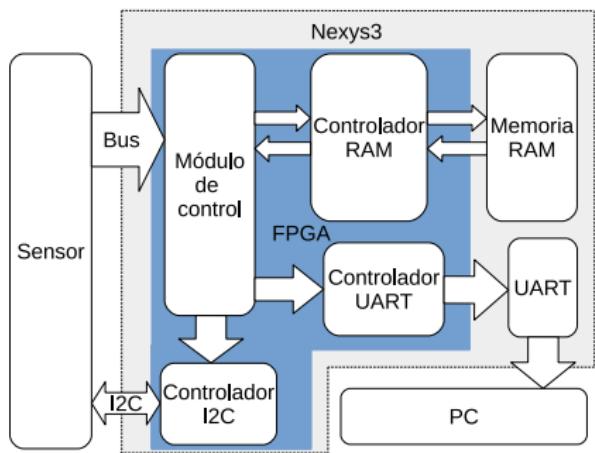
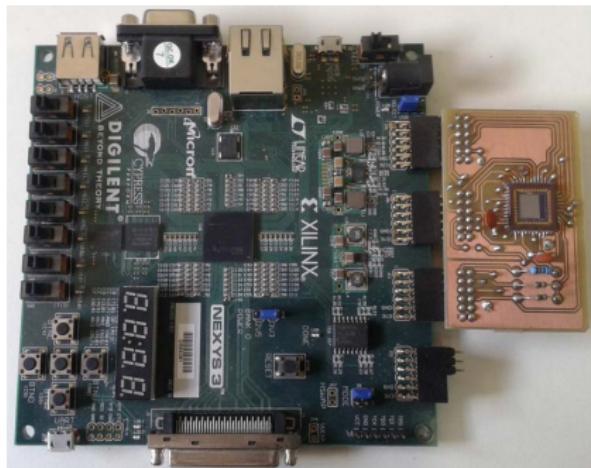
edwin.barragan@cab.cnea.gov.ar

Universidad Nacional de San Juan
Facultad de Ingeniería

27 de mayo de 2019

Una comunicación USB para aplicaciones científicas basadas en FPGA

Preámbulo



Agenda

- 1 Introducción
- 2 Implementación
- 3 Evaluación y validación
- 4 Resultados y conclusiones

Agenda

1 Introducción

- Motivación
- Objetivos
- Bus Serial Universal

2 Implementación

- Arquitectura del sistema
- Configuración del puente
- Circuito sintetizado
- Circuito de interconexión

Agenda

3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
- Depuración de firmware del puente
- Biblioteca de PC
- Programas de prueba
- Elementos de VHDL utilizados para depuración

4 Resultados y conclusiones

- Robustez
- Tasa máxima de Transferencia
- Trabajo futuro

Agenda

1 Introducción

- Motivación
- Objetivos
- Bus Serial Universal

La producción de información científica

- Los avances en las escalas de integración de circuitos permiten desarrollar sensores que recolectan mayor volumen de datos.
- Los nuevos sensores necesitan nuevos circuitos adicionales que les permitan adquirir datos y controlar su funcionamiento.
- La utilización de FPGA es muy útil para sintetizar circuitos digitales.
- Los datos deben ser procesados para transformarse en información.
- Los datos se deben transmitir desde los sistemas generadores a los sistemas procesadores.

La necesidad de una comunicación entre un FPGA y una PC

- Las computadoras son herramientas muy útiles para procesar datos.
- Los FGPA s pueden operar a altas velocidades y utilizar puertos paralelos.
- Es de utilidad una comunicación entre las PCs y las aplicaciones que utilizan FPGA para la implementación de circuitos.
- USB es una opción robusta, con ancho de banda suficiente para transmitir imágenes e incorporada en cualquier PC moderna.

Agenda

1 Introducción

- Motivación
- **Objetivos**
- Bus Serial Universal

Objetivos

- Objetivo General
 - ▶ Realizar una comunicación entre un FPGA y una PC mediante USB 2.0
- Objetivos Particulares
 - ▶ Comprender el funcionamiento del kit de desarrollo CY3684 y el framework provisto por Cypress.
 - ▶ Configurar el chip CY7C68014A, incorporado en el kit de desarrollo anterior.
 - ▶ Sintetizar un circuito en VHDL que sea capaz de interactuar con las memorias FIFO de la interfaz.
 - ▶ Sintetizar circuitos de prueba para Test Bench.
 - ▶ Validar el funcionamiento.

Agenda

1 Introducción

- Motivación
- Objetivos
- Bus Serial Universal

USB - Bus Serial Universal

El Bus Serial Universal o USB es un sistema de comunicación pensado, en su concepción original, para conectar periféricos a una PC.

Los objetivos perseguidos por norma son:

- Conexión de teléfonos a la PC.
- Facilidad de uso.
- Proveer un puerto de expansión para periféricos.

USB - Bus Serial Universal

El Bus Serial Universal o USB es un sistema de comunicación pensado, en su concepción original, para conectar periféricos a una PC.

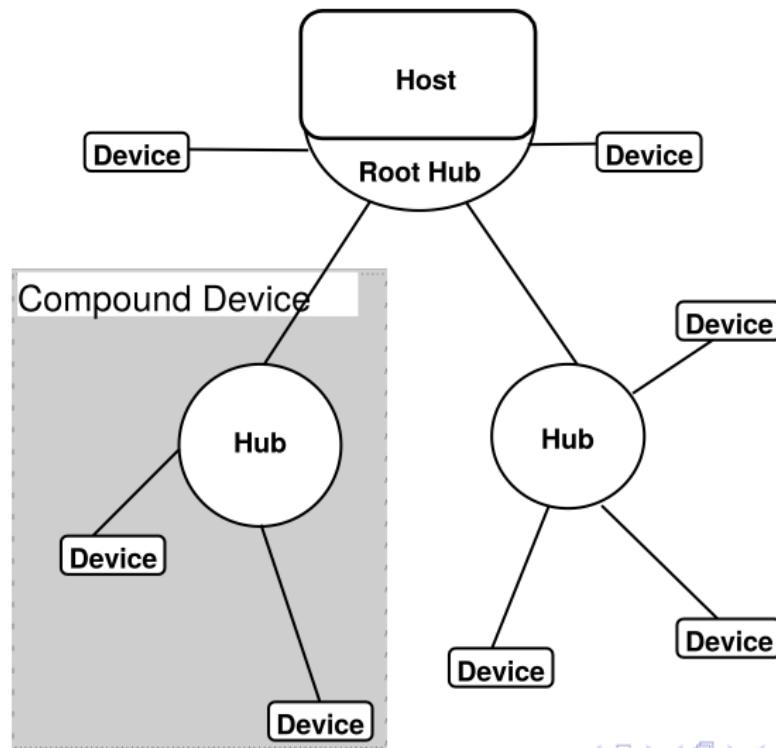
Los objetivos perseguidos por norma son:

- Conexión de teléfonos a la PC.
- Facilidad de uso.
- Proveer un puerto de expansión para periféricos.
- Mayor rendimiento
- Mayor ancho de banda

La respuesta a esta demanda fue agregar una nueva velocidad de 480 Mbit/s.

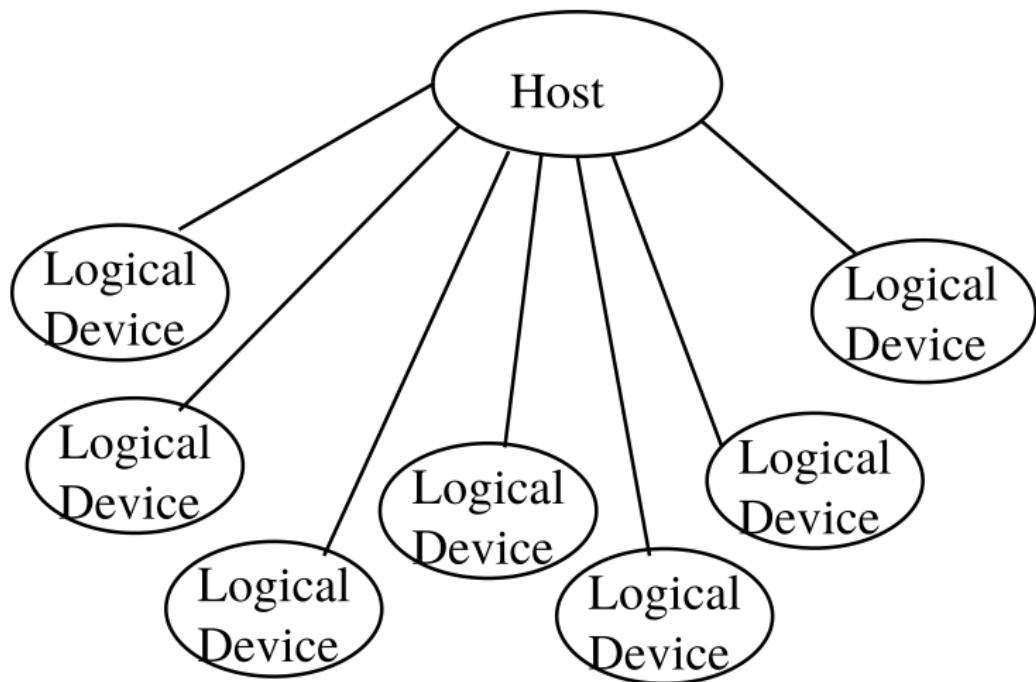
USB - Topología

- Física

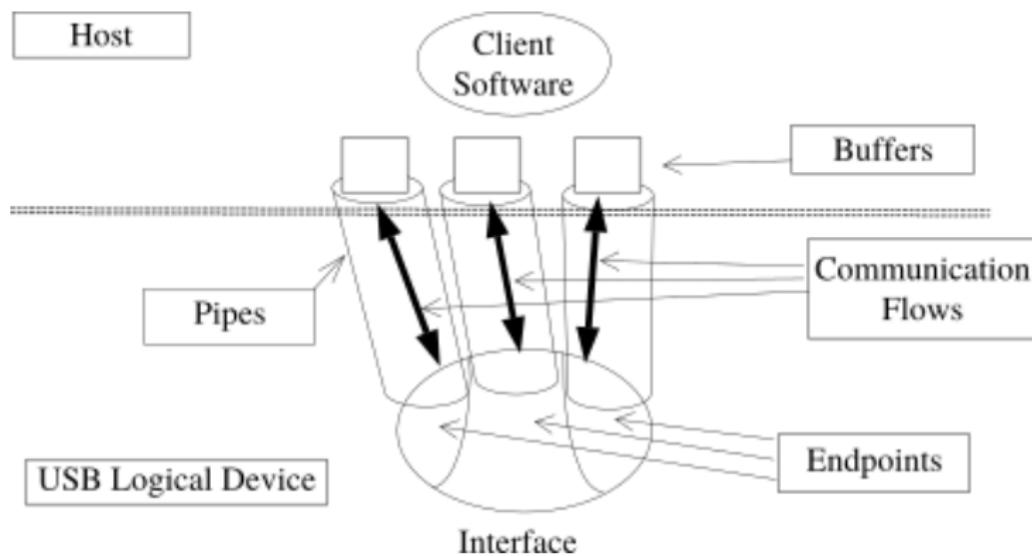


USB - Topología

- Lógica



USB - Flujo de datos

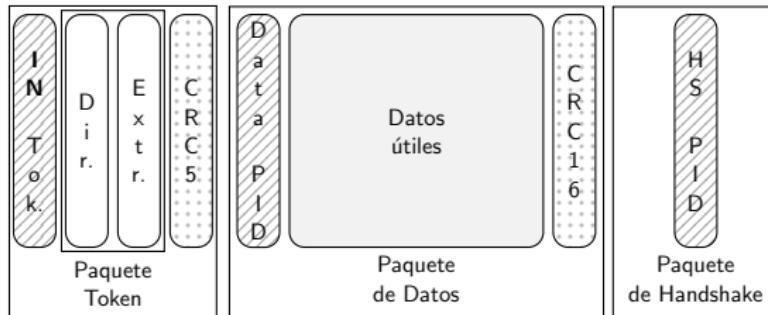


USB - Tipos de paquetes

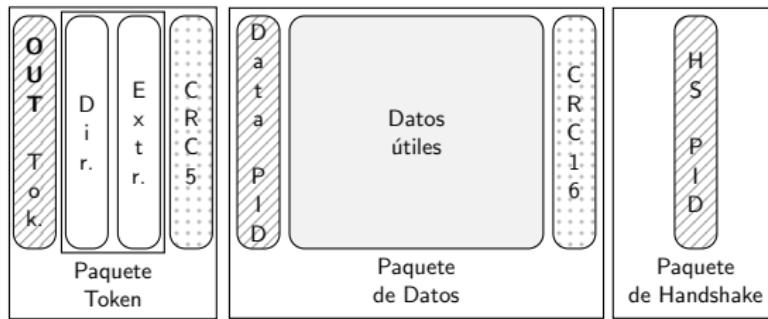
- Paquetes Token
- Paquetes de Datos
- Paquetes de Handshake
- Paquetes Especiales

USB - Trama de paquetes

- Entrada de Paquetes al Host



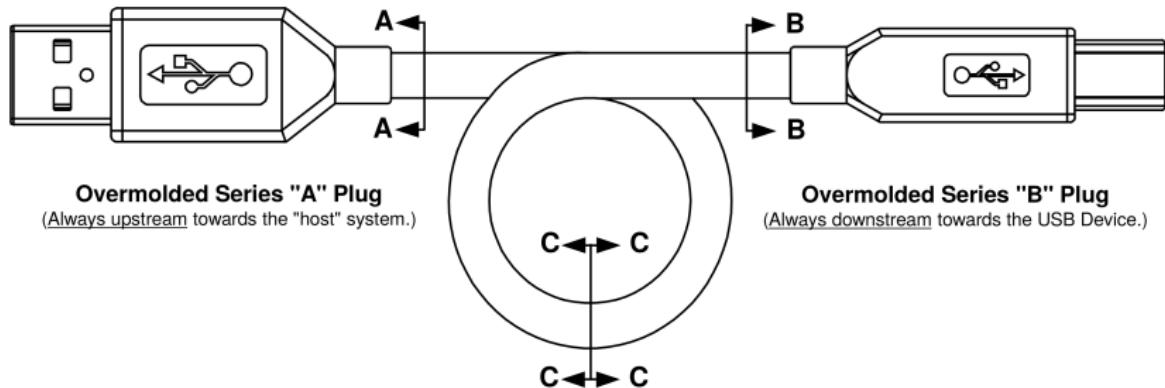
- Salida de Paquetes hacia periféricos



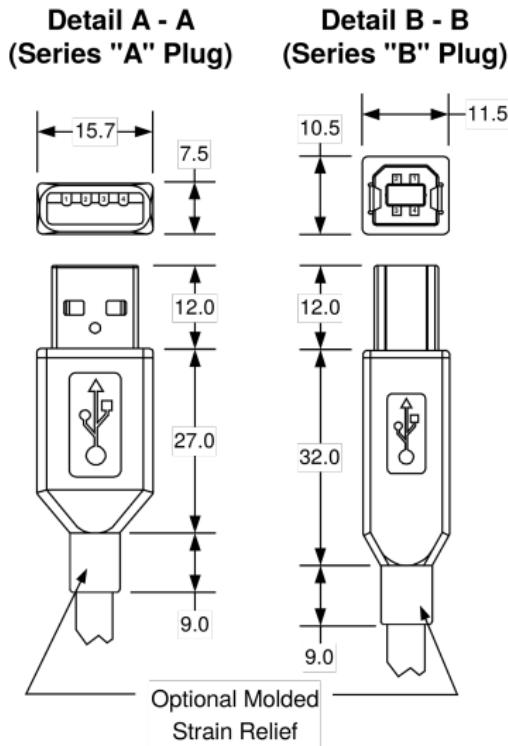
USB - Conexión mecánica

- La conexión mecánica posee dos pares de conductores: uno de alimentación (V_{BUS} y GROUND) y otro de datos diferenciales(D+ y D-). Además posee diferentes tipos de fichas de conexión.
- Los conectores poseen diferencia en los extremos, a fin de identificar el extremo que va hacia el Host (tipo A) y el extremo que va hacia los dispositivos (tipo B, mini USB, micro USB)

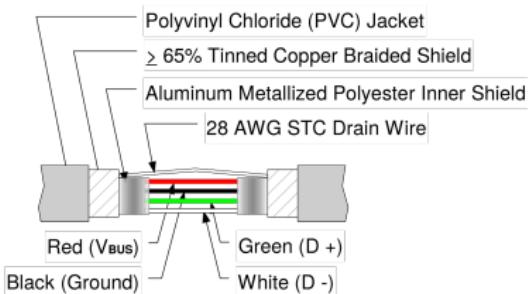
USB - Conexión mecánica



USB - Conexión mecánica



**Detail C - C
(Typical USB Shielded Cable)**



All dimensions are in millimeters (**mm**) unless otherwise noted.

Dimensions are **TYPICAL** and are for general reference purposes only.

USB - Tipo de transferencias

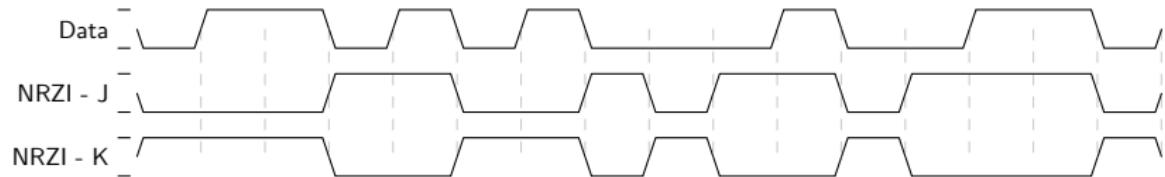
Existen 4 tipos de transferencia los cuales difieren en cómo es transmitida la información, la dirección que posee, el tamaño máximo, acceso al bus, tiempos de latencia, manejo de errores y la secuencia de requerimiento de datos

- Transferencias de Control
- Transferencias de Interrupción
- Transferencias de Bultos
- Transferencias Isocrónicas

USB - Especificaciones eléctricas

- Existen 3 velocidades de señalización posibles: 480 Mbit/s denominada high-speed, 12 Mbit/s para full-speed y 1.5 Mbit/s con low-speed.
- Se utiliza señal diferencial con un esquema de codificación NRZI (inversión de no retorno a zero).
- Los conductores de energía, V_{BUS} y GROUND poseen 5 y 0 V respectivamente.
- Los conductores de datos son diferenciales y están polarizados de forma tal que pueda ser identificada la velocidad de operación y la conexión/desconexión de dispositivos.

USB - Codificación NRZI

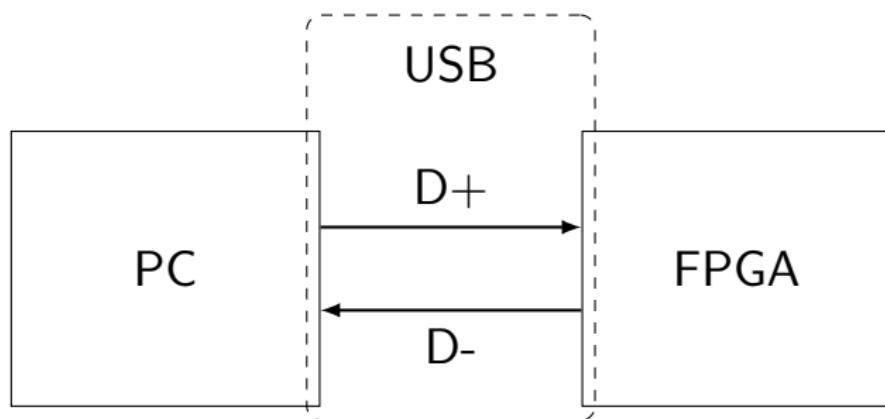


Agenda

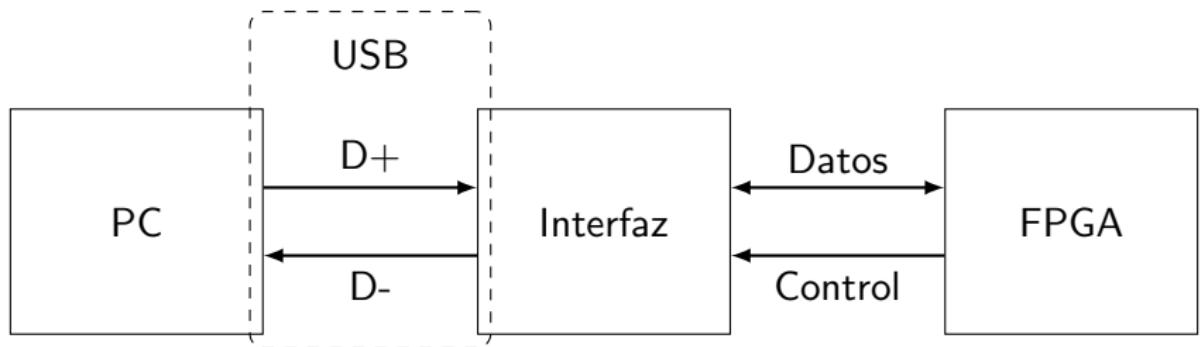
2 Implementación

- Arquitectura del sistema
- Configuración del puente
- Circuito sintetizado
- Circuito de interconexión

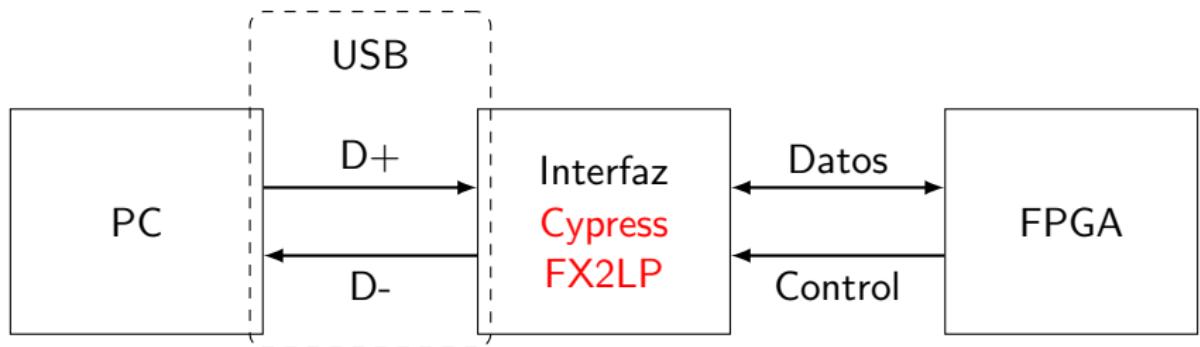
Arquitectura del sistema realizado



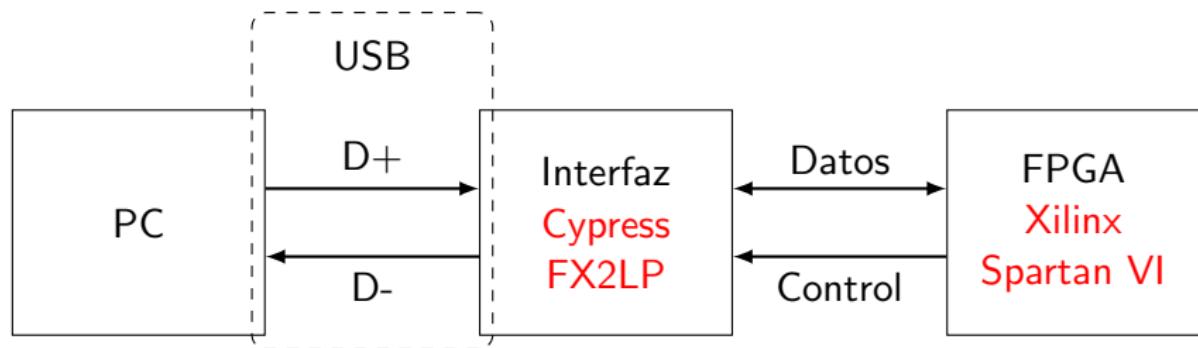
Arquitectura del sistema realizado



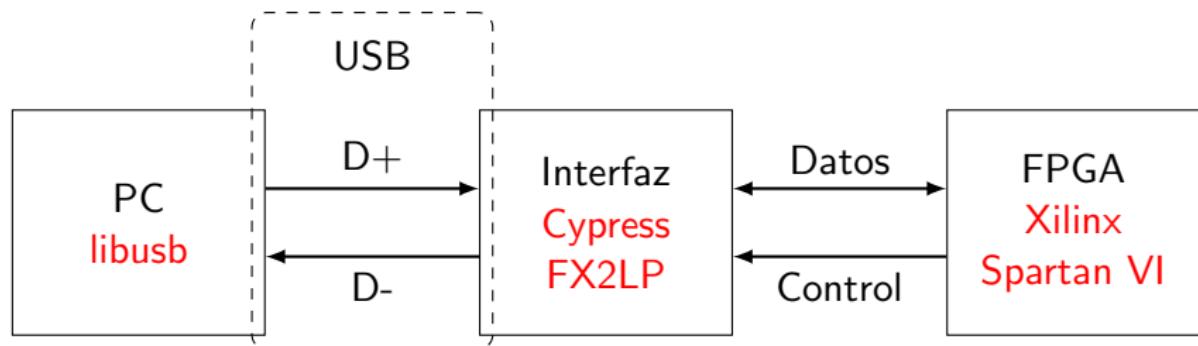
Arquitectura del sistema realizado



Arquitectura del sistema realizado



Arquitectura del sistema realizado

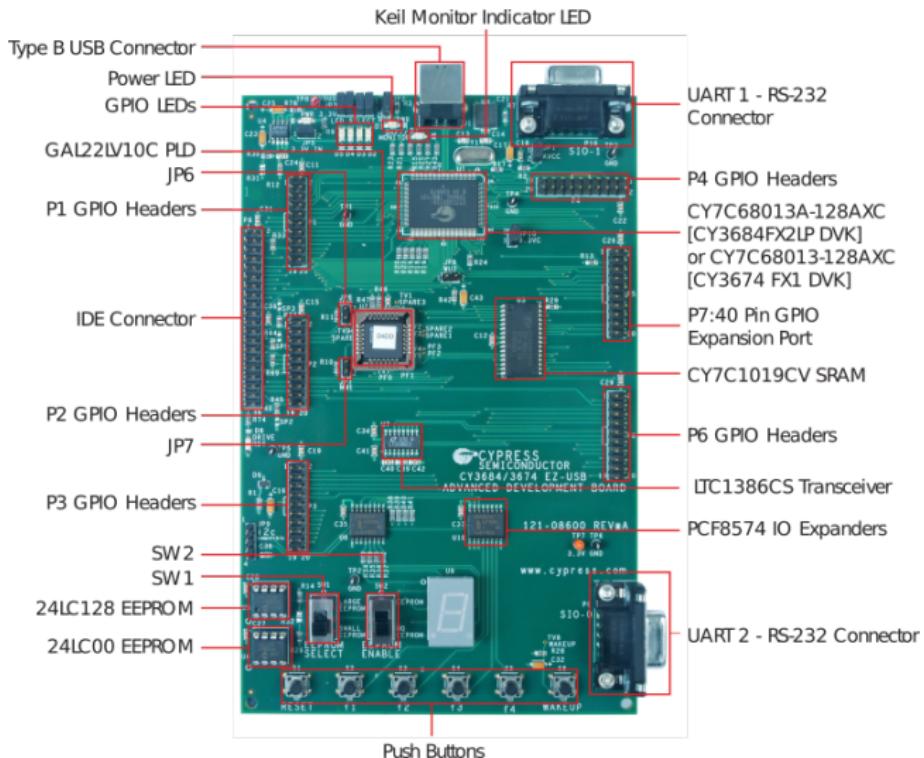


Agenda

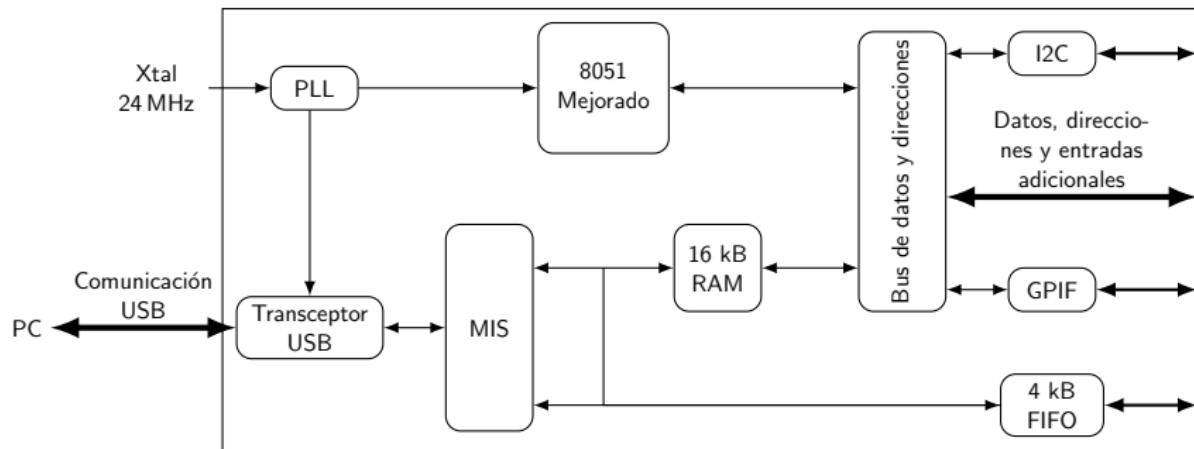
2 Implementación

- Arquitectura del sistema
- Configuración del puente
- Circuito sintetizado
- Circuito de interconexión

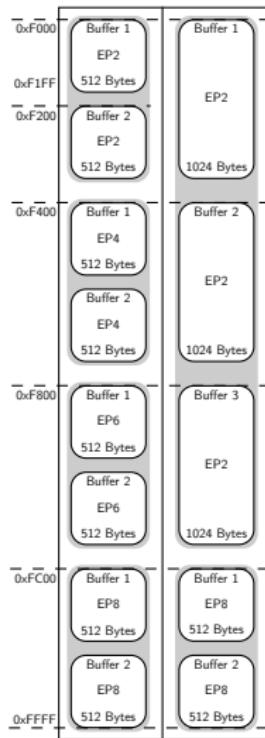
Placa de desarrollo utilizada para la interfaz



El circuito integrado FX2LP



Configuración del dispositivo USB

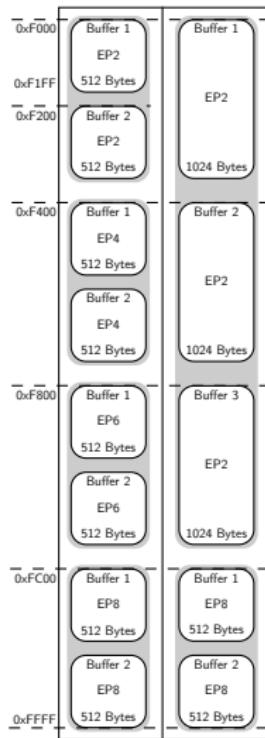


La configuración de las tuberías de comunicación se definieron con la finalidad de obtener el mayor ancho de banda posible a la entrada.

- Entrada:

- Extremo EP2
- Transferencias Isocrónicas
- 1024 Bytes máximo por transferencia
- 3 Buffers

Configuración del dispositivo USB

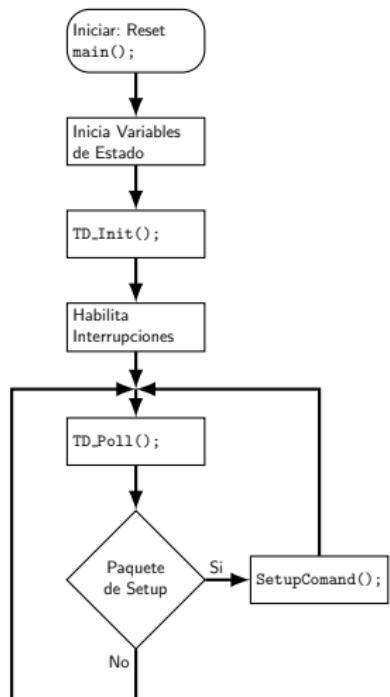


La configuración de las tuberías de comunicación se definieron con la finalidad de obtener el mayor ancho de banda posible a la entrada.

- Salida:

- ▶ Extremo EP8
- ▶ Transferencia por bultos
- ▶ 512 Bytes por transferencia
- ▶ 2 Buffers

Cypress Software Development Kit



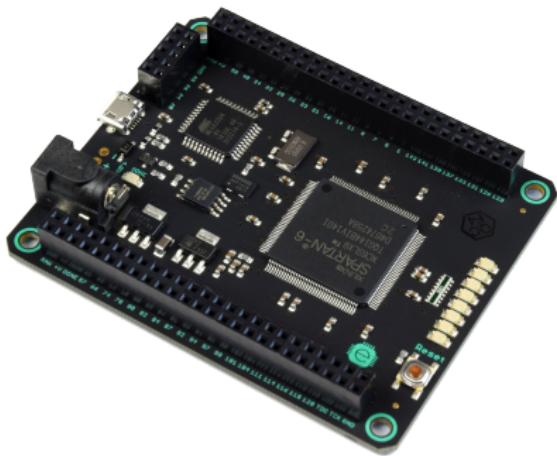
- El programa inicia al comienzo del main();
- Inicia todas las variables de estado
- TD_Init ejecuta la configuración del usuario
- El usuario debe configurar las interrupciones que desea habilitar. Al salir de TD_Init, el programa habilita todas (EA=1)
- Finalmente, se ejecuta las instrucciones que el usuario programa de manera específica
- Además, se ejecutan las funciones que controlan el USB.

Agenda

2 Implementación

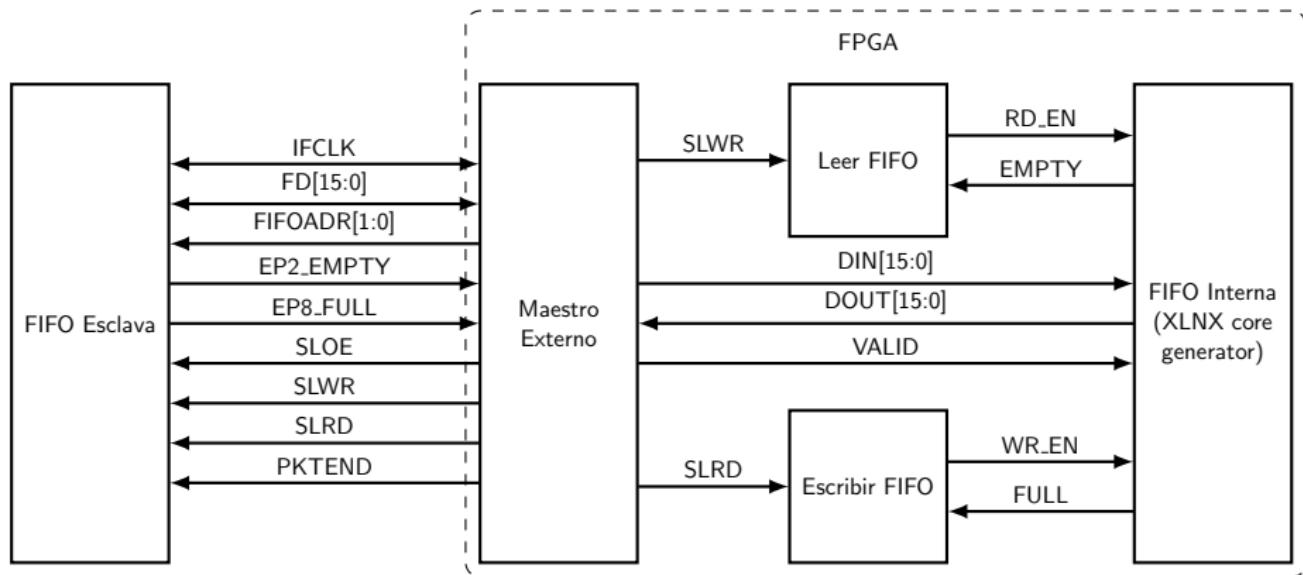
- Arquitectura del sistema
- Configuración del puente
- **Circuito sintetizado**
- Circuito de interconexión

La placa de desarrollo MOJO v3

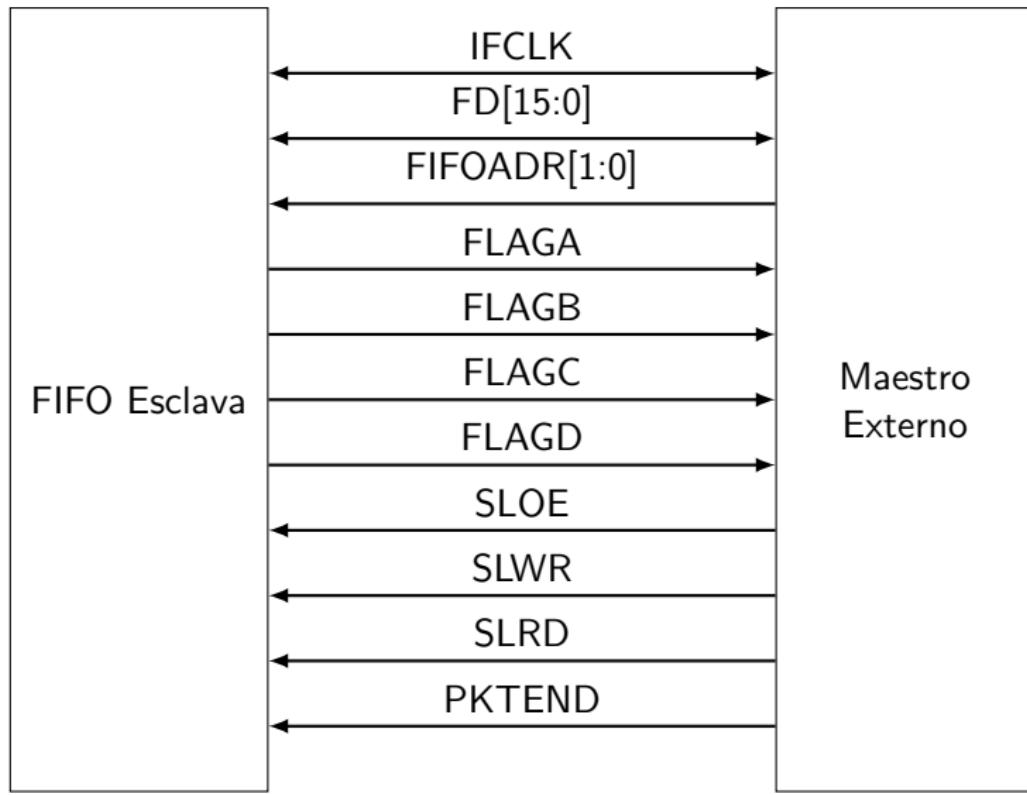


- FPGA Spartan 6 XC6SLX9 de Xilinx
- 84 pines IO digitales
- 8 entradas analógicas
- 8 LEDs de propósito general
- 1 pulsador de propósito general
- Regulador de voltaje de entrada de 4.8V - 12V
- ATmega32U4 para configurar la FPGA y leer los pines analógicos
- Bootloader compatible con Arduino
- Memoria flash para almacenar la configuración de la FPGA
(programación persistente)

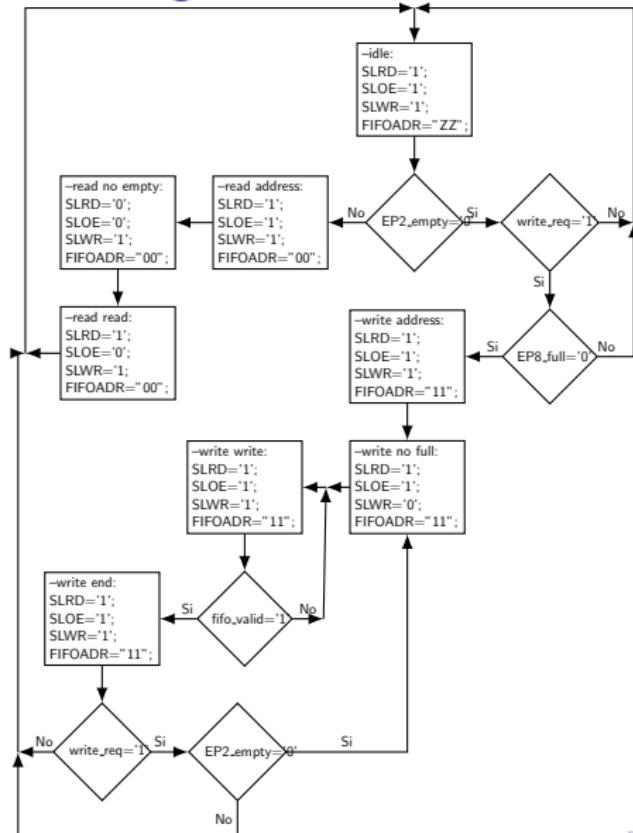
Estructura interna FPGA



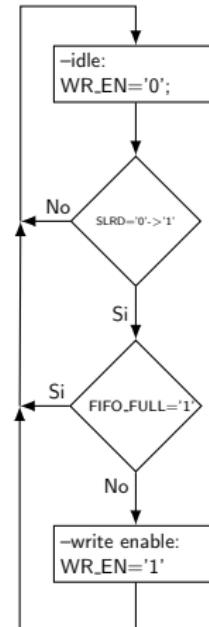
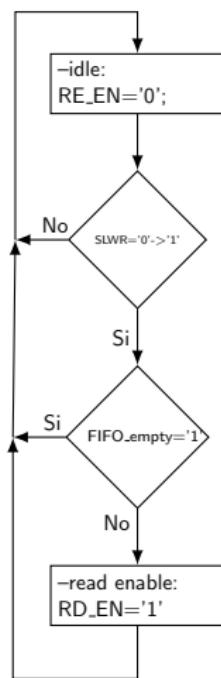
Interfaz - FPGA



Máquina de estados algorítmica de la interfaz



Maquinas de estado hacia la memoria FIFO interna



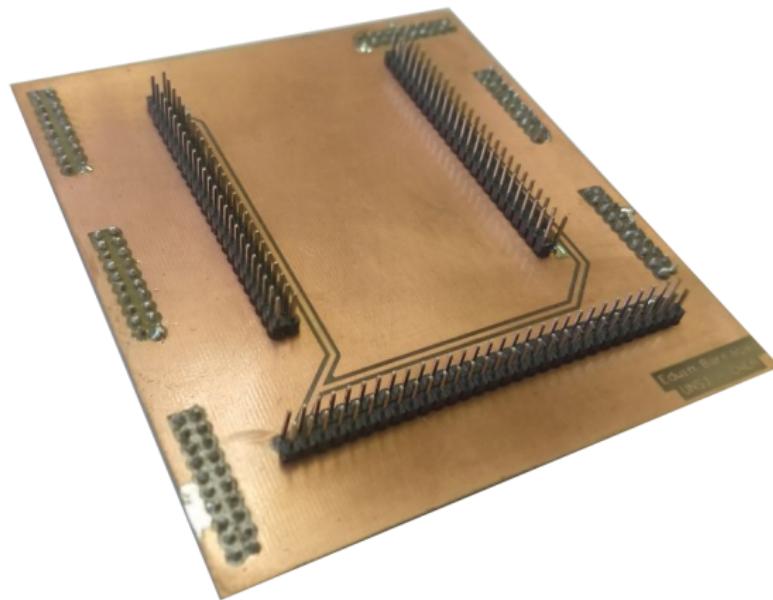
Agenda

2 Implementación

- Arquitectura del sistema
- Configuración del puente
- Círculo sintetizado
- Círculo de interconexión

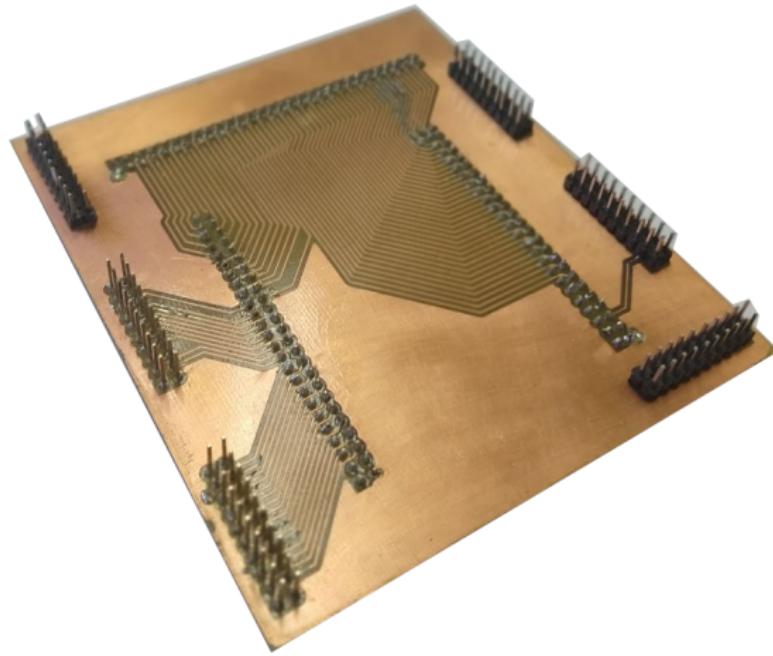
Círculo de interconexión

- Versión 1



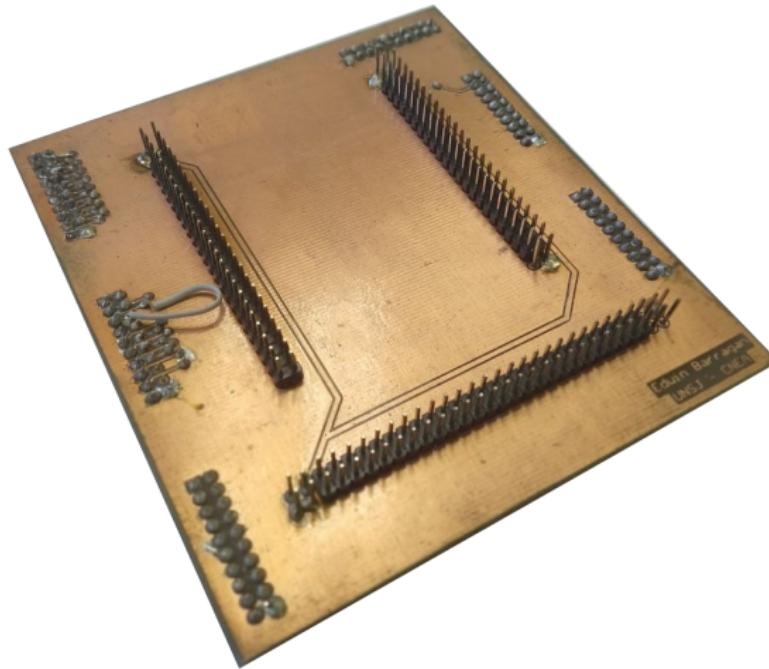
Circuito de interconexión

- Versión 1



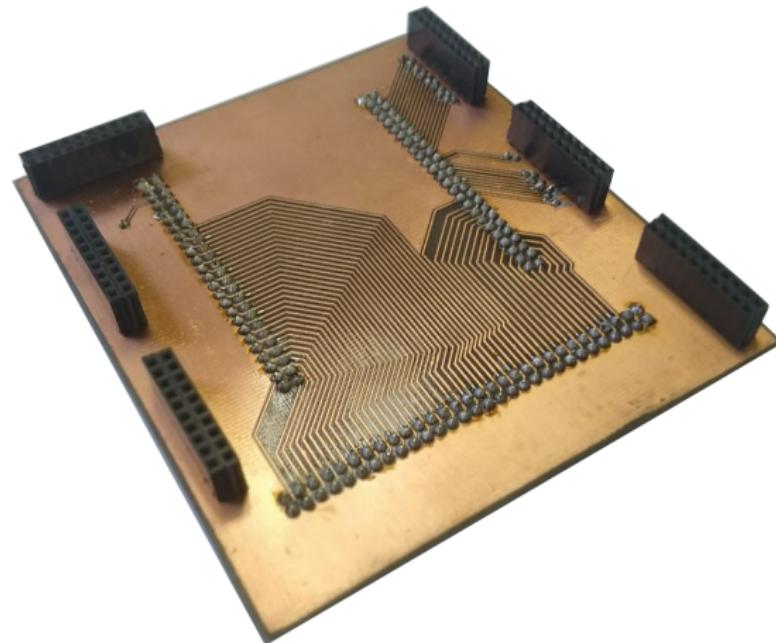
Círculo de interconexión

- Versión 2



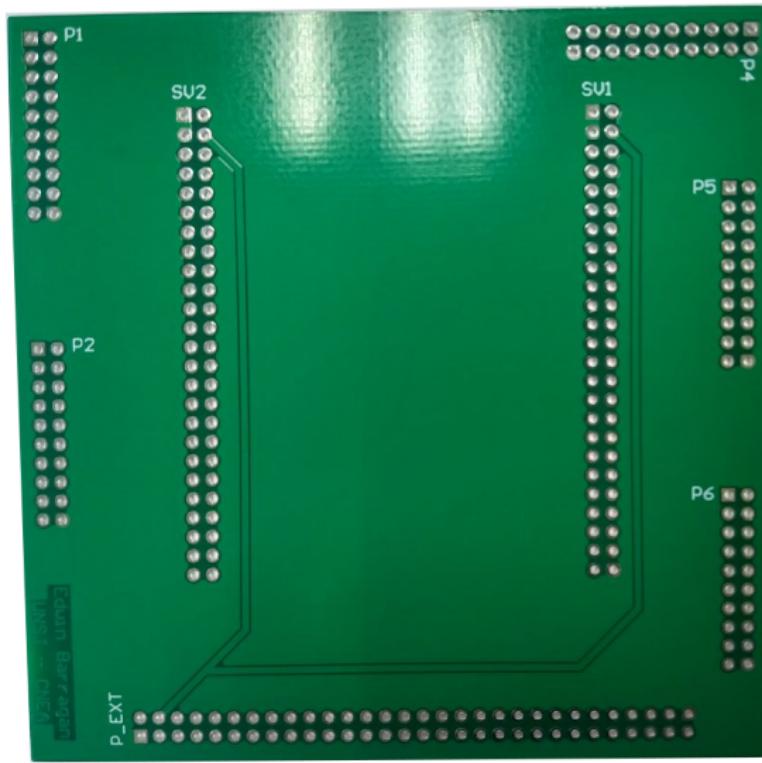
Círculo de interconexión

- Versión 2



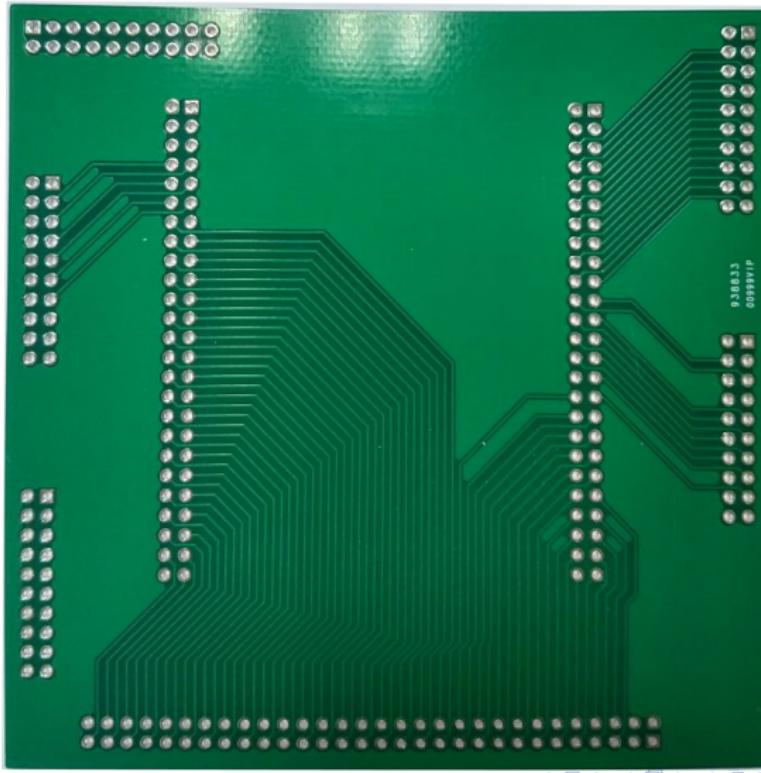
Círculo de interconexión

- Versión 3



Circuito de interconexión

- Versión 3



Sistema completo



Agenda

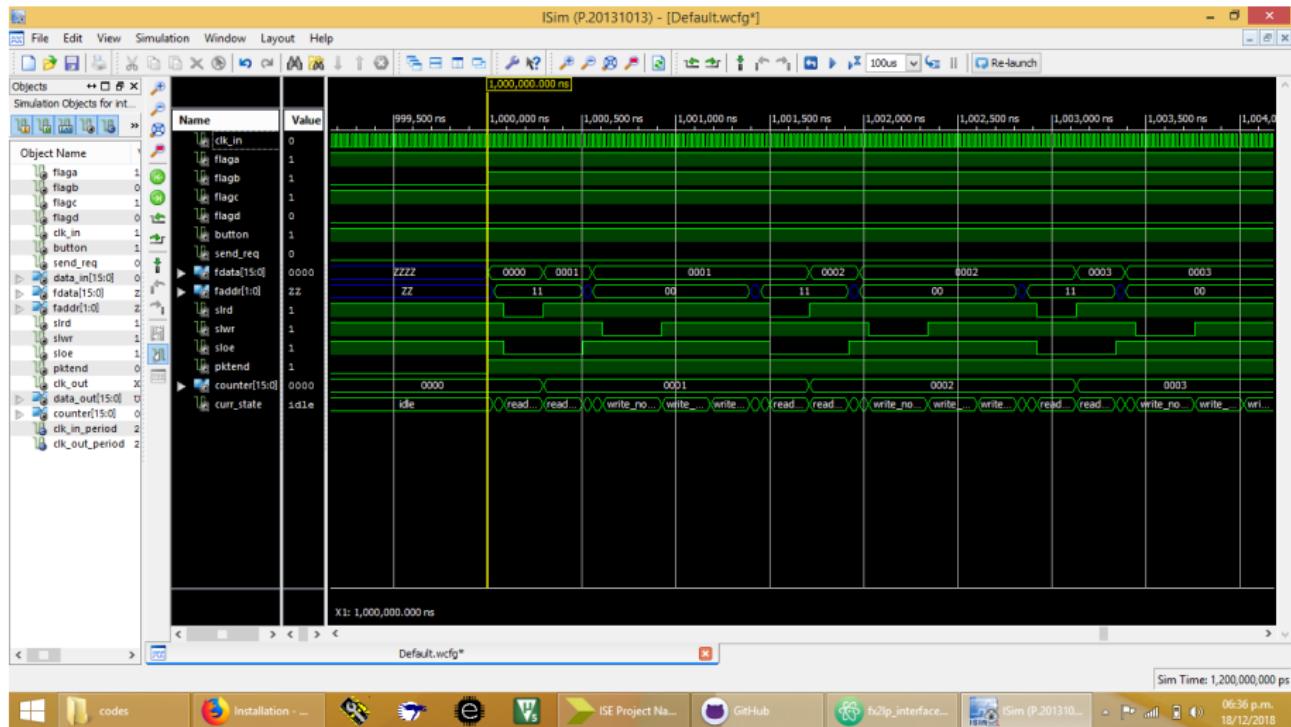
3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
 - Depuración de firmware del puente
 - Biblioteca de PC
 - Programas de prueba
 - Elementos de VHDL utilizados para depuración

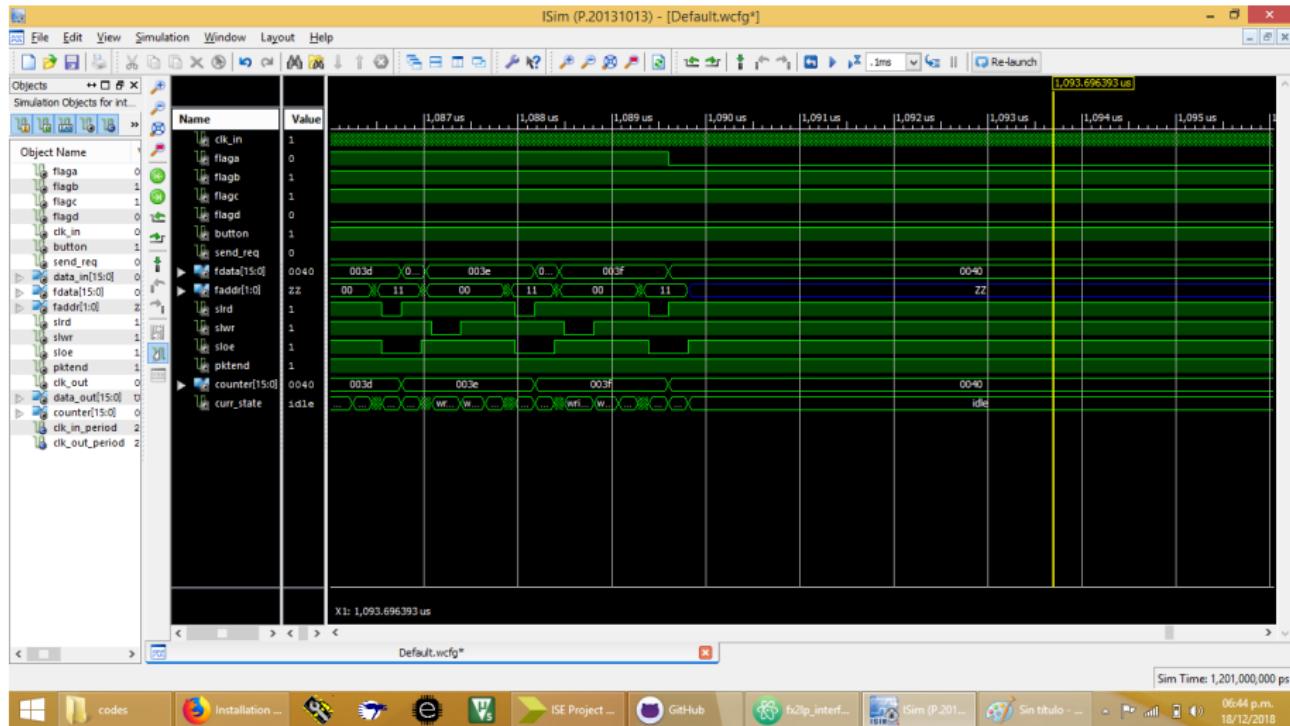
Test bench

El sistema fue simulado con el objetivo de corroborar el correcto funcionamiento del sistema, cómo así también detectar fallas en la descripción realizada y obtener una forma de depuración de lo realizado.

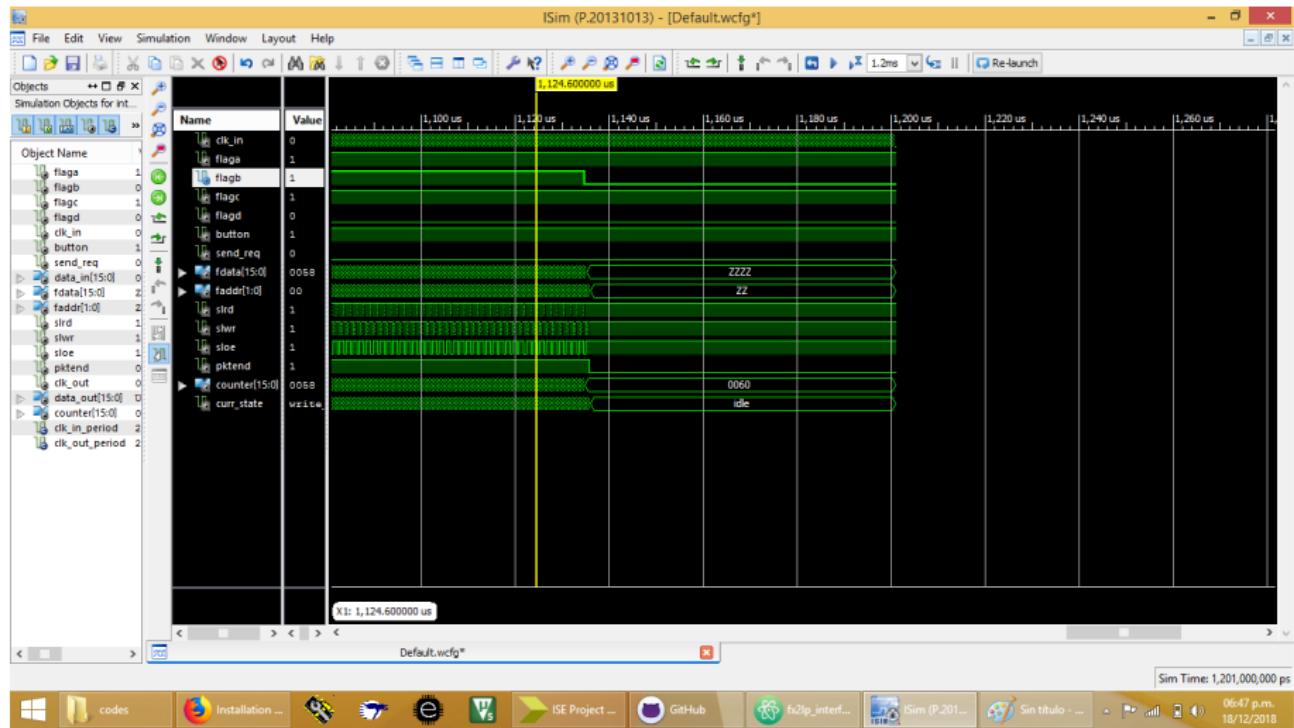
Test bench



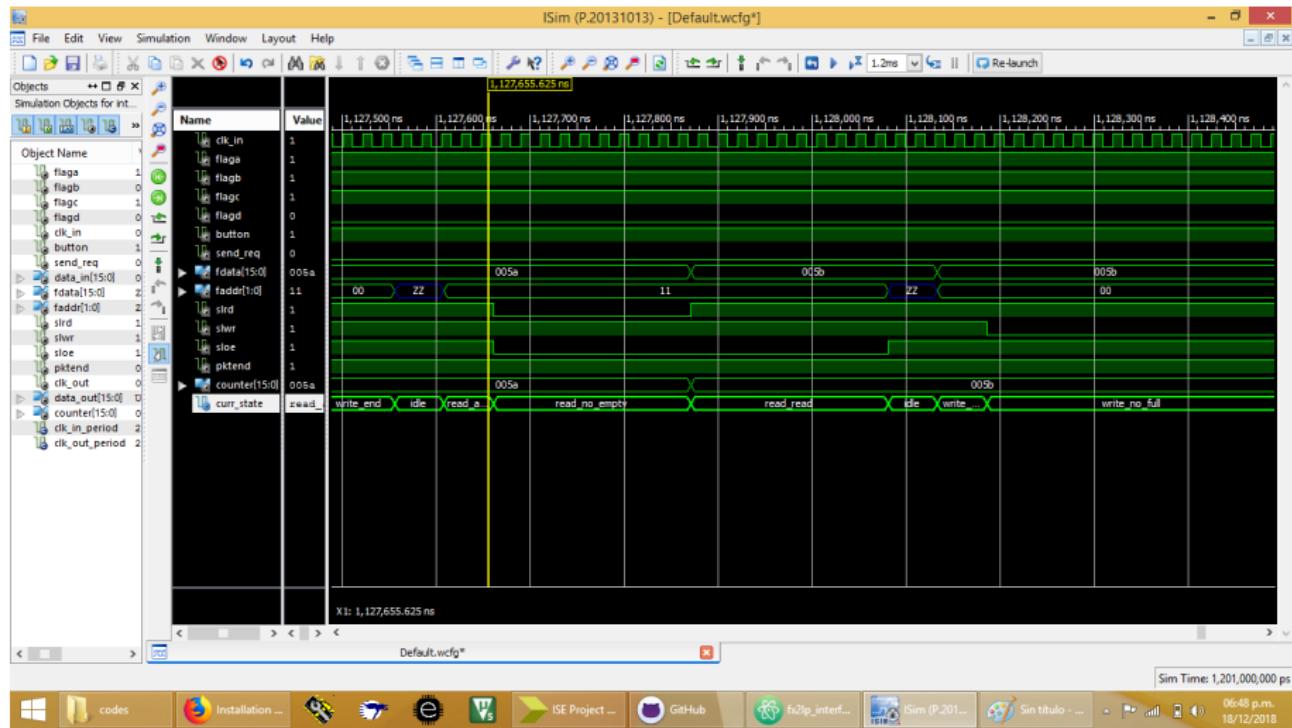
Test bench



Test bench



Test bench



Agenda

3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
- Depuración de firmware del puente
- Biblioteca de PC
- Programas de prueba
- Elementos de VHDL utilizados para depuración

Debug Cypress

Agenda

3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
- Depuración de firmware del puente
- **Biblioteca de PC**
- Programas de prueba
- Elementos de VHDL utilizados para depuración

libusb-1.0

Agenda

3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
- Depuración de firmware del puente
- Biblioteca de PC
- Programas de prueba**
- Elementos de VHDL utilizados para depuración

Esquemas de prueba

Agenda

3 Evaluación y validación

- Test benches de VHDL
- Depuración de firmware del puente
- Biblioteca de PC
- Programas de prueba
- Elementos de VHDL utilizados para depuración

Flip-Flop para eco

ROM con patrón de repetición infinita

Agenda

4 Resultados y conclusiones

- Robustez
- Tasa máxima de Transferencia
- Trabajo futuro

Resultados de la prueba de robustez de la comunicación

Agenda

4 Resultados y conclusiones

- Robustez
- Tasa máxima de Transferencia
- Trabajo futuro

Resultados de la prueba de máxima transferencia de datos

TODO

Agenda

4 Resultados y conclusiones

- Robustez
- Tasa máxima de Transferencia
- Trabajo futuro

Lo que falta...

Consultas

Muchas gracias

Material Adicional

Respaldo y cosas que no entren

```
#pragma noiv                                // Do not generate interrupt vectors

#include "fx2.h"
#include "fx2regs.h"
#include "syncdly.h"                         // SYNCDELAY macro
#include "FX2LPSerial.h"

#include "leds.h"

extern BOOL    GotSUD;                      // Received setup data flag
extern BOOL    Sleep;
extern BOOL    Rwuen;
extern BOOL    Selfpwr;

#define BTN_ADDR          0x20
#define LED_ADDR          0x21

BYTE xdata Digit[] = {0xc0, 0xf9, 0xa4, 0xb0, 0x99, 0x92, 0x82,
                      0xf8, 0x80, 0x98, 0x88, 0x83, 0xc6, 0xa1, 0x86,
                      0x8e};

// Dummy—Read these values to turn LED's on and off
//xdata volatile const BYTE D2ON           _at_ 0x8800;
//xdata volatile const BYTE D2OFF          _at_ 0x8000;
//xdata volatile const BYTE D3ON           _at_ 0x9800;
//xdata volatile const BYTE D3OFF          _at_ 0x9000;
```

```
//xdata volatile const BYTE D4ON           _at_ 0xA800;  
//xdata volatile const BYTE D4OFF          _at_ 0xA000;  
//xdata volatile const BYTE D5ON           _at_ 0xB800;  
//xdata volatile const BYTE D5OFF          _at_ 0xB000;  
  
BYTE Configuration;                  // Current configuration  
BYTE AlternateSetting = 0;         // Alternate settings  
  
//  
// Task Dispatcher hooks  
// The following hooks are called by the task dispatcher.  
//  
WORD mycount = 0;  
WORD blinktime = 0;  
BYTE inblink = 0x00;  
BYTE outblink = 0x00;  
WORD blinkmask = 0;                // HS/FS blink rate  
  
BYTE refresh = 0;  
  
void TD_Init(void)                 // Called once at startup  
{  
    BYTE dum;  
  
    // turn off the 4 LED's
```

```
dum = D2OFF;  
dum = D3OFF;  
dum = D4OFF;  
dum = D5OFF;  
  
// set the CPU clock to 48MHz  
//CPUCS = ((CPUCS & ~bmCLKSPD) | bmCLKSPD1);  
// 48 MHz //commented 'cos are configured by Serial_Init  
FX2LPSerial_Init();  
FX2LPSerial_XmitString("Serial_Port_Initialized");  
FX2LPSerial_XmitChar('\n');  
FX2LPSerial_XmitChar('\n');  
  
// set the slave FIFO interface to 48MHz  
//set s-fifo to internal clk, no_output,  
//no_inverted clk, no_async, no_gstate,  
//slavefifo(11) = 0xC3  
IFCONFIG = 0xcb;//para hacerlo async.  
//Error de diseño.  
//Corregir en VHDL previamente  
  
SYNCDELAY;  
REVCTL = 0x00; /*Chip Revision Control Register: poniendo  
esto en 0x01 me deja manipular los  
paquetes, pero debo mover paquete por  
paquete a cada buffer...< > < > < > < > < > < >
```

no logro tomar ningun tipo de flag y mucho menos pude mover el buffer a la memoria fifo

Por otro lado, poniendo el bit 0x02 logro desactivar el auto-armado de los endopoints y puedo cambiar de modo autoout a manualout sin necesidad de perder datos./*

```
SYNCDELAY;
```

```
//Pin Flags Configuration
```

```
PINFLAGSAB = 0xBC;           // FLAGA <- EP2 Full Flag  
                           // FLAGD <- EP2 Empty Flag
```

```
SYNCDELAY;
```

```
PINFLAGSCD = 0x8F;           // FLAGC <- EP8 Full Flag  
                           // FLAGB <- EP8 Empty Flag
```

```
EP1OUTCFG = 0xA0;
```

```
SYNCDELAY;
```

```
EP1INCFG = 0xA0;
```

```
SYNCDELAY;
```

```
EP4CFG &= 0x7F;
```

```
SYNCDELAY;
```

```
EP6CFG &= 0x7F;
```

```
SYNCDELAY;
```

```
EP8CFG = 0xA0;  //EP8: DIR=OUT, TYPE=BULK, SIZE=512, BUF=2x
```

```
SYNCDELAY;
```

```
EP2CFG = 0xD2; //EP2: DIR=IN, TYPE=ISOC, SIZE=1024, BUF=3x
SYNCDELAY;

FIFORESET = 0x80;
SYNCDELAY;
FIFORESET = 0x02;
SYNCDELAY;
FIFORESET = 0x04;
SYNCDELAY;
FIFORESET = 0x06;
SYNCDELAY;
FIFORESET = 0x08;
SYNCDELAY;
FIFORESET = 0x00;
SYNCDELAY;

EP8FIFO CFG = 0x00;
SYNCDELAY;
EP2FIFO CFG = 0x00;
SYNCDELAY;

//setting on auto mode. rising edge is necessary
EP8FIFO CFG = 0x11;
SYNCDELAY;
EP2FIFO CFG = 0x0D;
SYNCDELAY;
```

```
// We want to get SOF interrupts
USBIE |= bmSOF;
EIEX4 = 1;
INTSETUP |= (INT4IN | bmAV4EN);
EXIF &= ~0x40;
EP8FIFOIE = 0x03;

FX2LPSerial_XmitString(" Bridge_Configured\n");
}

void TD_Poll(void)      // Called repeatedly while the device is idle
{
    BYTE dum;

    if (EP8FIFOFLGS & bmBIT1)//ep8 fifo empty
    {
        dum = D4ON;
    }
    else
    {
        dum = D4OFF;
    }

    if (EP8FIFOFLGS & bmBIT0)//ep8 fifo full//
    //(EP2468STAT & bmBIT6)//ep8 empty
```

```
{  
    dum = D3ON;  
}  
else  
{  
    dum = D3OFF;  
}  
  
if (EP2FIFOFLGS & bmBIT1)//ep2 fifo empty  
{  
    dum = D2ON;  
}  
else  
{  
    dum = D2OFF;  
}  
}
```

```
BOOL TD_Suspend(void) //Called before the device goes into  
//suspend mode  
{  
    return(TRUE);
```

}

```
BOOL TD_Resume(void)      // Called after the device resumes
{
    return(TRUE);
}
```

```
//-----
// Device Request hooks
// The following hooks are called by the end point 0 device
// request parser.
//-----
```

```
BOOL DR_GetDescriptor(void)
{
    FX2LPSerial_XmitString(" Getting _Descriptor :_ ");
    return(TRUE);
}
```

```
BOOL DR_SetConfiguration(void) //Called when a Set Configuration
                                //command is received
{
    FX2LPSerial_XmitString(" Setting _Config \n\n" );
    Configuration = SETUPDAT[2];
    return(TRUE);           // Handled by user code
}
```

```
BOOL DR_GetConfiguration(void) //Called when a Get Configuration  
                                //command is received  
{  
    FX2LPSerial_XmitString(" Getting_Config\n\n");  
    EP0BUF[0] = Configuration;  
    EP0BCH = 0;  
    EP0BCL = 1;  
    return(TRUE);           // Handled by user code  
}  
  
BOOL DR_SetInterface(void)      //Called when a Set Interface  
                                //command is received  
{  
    FX2LPSerial_XmitString(" Setting_Interface\n\n");  
  
    AlternateSetting = SETUPDAT[2];  
    return(TRUE);           // Handled by user code  
}  
  
BOOL DR_GetInterface(void)      //Called when a Set Interface  
                                //command is received  
{  
    FX2LPSerial_XmitString(" Getting_Interface\n\n");  
    EP0BUF[0] = AlternateSetting;  
    EP0BCH = 0;
```

```
EP0BCL = 1;
return(TRUE); // Handled by user code
}

BOOL DR_GetStatus(void)
{
    FX2LPSerial_XmitString(" Getting_Status\n\n");
    return(TRUE);
}

BOOL DR_ClearFeature(void)
{
    FX2LPSerial_XmitString(" Clearing_Features\n\n");
    return(TRUE);
}

BOOL DR_SetFeature(void)
{
    FX2LPSerial_XmitString(" Setting_Features\n\n");
    return(TRUE);
}

BOOL DR_VendorCmnd(void)
{
    return(TRUE);
}
```

```
//  
// USB Interrupt Handlers  
// The following functions are called by the USB interrupt jump  
// table.  
//  
  
// Setup Data Available Interrupt Handler  
void ISR_Sudav(void) interrupt 0  
{  
  
    FX2LPSerial_XmitString("SUDAv_ISR\n");  
    GotSUD = TRUE;           // Set flag  
    EZUSB_IRQ_CLEAR();  
    USBIRQ = bmSUDAV;        // Clear SUDAV IRQ  
}  
  
// Setup Token Interrupt Handler  
void ISR_Sutok(void) interrupt 0  
{  
  
    FX2LPSerial_XmitString("SUTok_ISR\n");  
    EZUSB_IRQ_CLEAR();  
    USBIRQ = bmSUTOK;         // Clear SUTOK IRQ  
}  
  
void ISR_Sof(void) interrupt 0
```

```
{  
    BYTE dum;  
    EZUSB_IRQ_CLEAR();  
    USBIRQ = bmSOF;           // Clear SOF IRQ  
    blinktime++;  
    if(blinktime&blinkmask)  
        dum=D5OFF;           // ~1/sec blinking LED  
    else  
        dum=D5ON;  
  
    if(--inblink == 0)  
        dum = D4OFF;  
    if(--outblink == 0)  
        dum = D3OFF;  
}  
  
void ISR_Ures(void) interrupt 0  
{  
    BYTE dum;  
  
    // Whenever we get a USB Reset, we should revert to  
    // full speed mode  
    FX2LPSerial_XmitString("URst_ISR\n");  
    pConfigDscr = pFullSpeedConfigDscr;  
    ((CONFIGDSCR xdata *)pConfigDscr)->type = CONFIG_DSCR;  
    pOtherConfigDscr = pHIGHSpeedConfigDscr; <img alt="Navigation icons" data-bbox="670 930 990 955" style="vertical-align: middle;"/>  
}
```

```
((CONFIGDSCR *xdata*) pOtherConfigDscr)->type =  
    OTHERSPEED_DSCR;
```

```
EZUSB_IRQ_CLEAR();  
USBIRQ = bmURES;           // Clear URES IRQ  
dum = D2OFF;                // Turn off high-speed LED  
blinkmask = 0x0400;          // 2 sec period for FS  
}
```

```
void ISR_Susp(void) interrupt 0  
{
```

```
    Sleep = TRUE;  
    EZUSB_IRQ_CLEAR();  
    USBIRQ = bmSUSP;
```

```
}
```

```
void ISR_Highspeed(void) interrupt 0
```

```
{  
    blinkmask = 0x1000;        // 1 sec period for HS  
    if (EZUSB_HIGHSPEED())  
    {
```

```
        pConfigDscr = pHIGHSpeedConfigDscr;  
        ((CONFIGDSCR *xdata *) pConfigDscr)->type =  
            CONFIG_DSCR;  
        pOtherConfigDscr = pFullSpeedConfigDscr;  
        ((CONFIGDSCR *xdata *) pOtherConfigDscr)->type =
```

```
    }
    else
    {
        pConfigDscr = pFullSpeedConfigDscr;
        pOtherConfigDscr = pHIGHspeedConfigDscr;
    }

    EZUSB_IRQ_CLEAR();
    USBIRQ = bmHSGRANT;
}

void ISR_Ep8eflag(void) interrupt 0
{
    EXIF &= ~bmBIT6;
    EP8FIFOIRQ = 0x02;
    FX2LPSerial_XmitHex2(EP8BCH);
    FX2LPSerial_XmitHex2(EP8BCL);
    FX2LPSerial_XmitString("\nEP8: _Estoy _vacio\n");
}

void ISR_Ep8fflag(void) interrupt 0
{
    EXIF &= ~0x40;
    EP8FIFOIRQ = 0x01;
    FX2LPSerial_XmitString("EP8: _Estoy _lleno\n");
```

{}