ÉCOLE DE TECHNOLOGIE SUPÉRIEURE

UNIVERSITÉ DU QUÉBEC

rapport technique

PRÉSENTÉ À L’ÉCOLE DE TECHNOLOGIE SUPÉRIEURE

DANS LE CADRE DU PROJET DE FIN D’ÉTUDES

<titre DU DOCUMENT>

par

<nom de famille, Prénom>

<code permanent>

PPRÉSENTÉ À

<PrénoM ET nom de famille DU PROFESSEUR)>

montréal, le <date>

**REMERCIEMENTS**

Thaieasyelec - <http://www.thaieasyelec.net/>

Merci à tout l’équipe de Thaieasyelec qui n’ont pas hésité à m’envoyer une nouvelle plateforme de développement par poste express de Thaïlande lorsque la mienne s’est avérée défectueuse. Sans eux, le prototype comme présenté dans ce rapport n’aurait pas vue le jour.

**<titre du rapport TECHNIQUE>**

<NOM, Prénom>

**RÉSUMÉ**

<Texte interligne simple>

**TABLE DES MATIÈRES**

Page

[INTRODUCTION 2](#_Toc185065390)

[CHAPITRE 1 <titre> 2](#_Toc185065391)

[1.1 <Titre> 2](#_Toc185065392)

[CHAPITRE 2 <titre> 2](#_Toc185065393)

[CHAPITRE 3 <Titre> 2](#_Toc185065394)

[3.1 <Titre> 2](#_Toc185065395)

[CHAPITRE 4 <titre> 2](#_Toc185065396)

[4.1 <Titre> 2](#_Toc185065397)

[CHAPITRE 5 <titre> 2](#_Toc185065398)

[5.1 <Titre> 2](#_Toc185065399)

[CHAPITRE 6 <titre> 2](#_Toc185065400)

[6.1 <Titre> 2](#_Toc185065401)

[CHAPITRE 7 <titre> 2](#_Toc185065402)

[7.1 <Titre> 2](#_Toc185065403)

[CHAPITRE 8 <titre> 2](#_Toc185065404)

[8.1 <Titre> 2](#_Toc185065405)

[CHAPITRE 9 <titre> 2](#_Toc185065406)

[9.1 <Titre> 2](#_Toc185065407)

[CHAPITRE 10 <titre> 2](#_Toc185065408)

[10.1 <Titre> 2](#_Toc185065409)

[CONCLUSION 2](#_Toc185065410)

[RECOMMANDATIONS <S’il y a lieu> 2](#_Toc185065411)

[ANNEXE I <titre> 2](#_Toc185065412)

[ANNEXE II <titre> 2](#_Toc185065413)

[ANNEXE III <titre> 2](#_Toc185065414)

[ANNEXE IV <titre> 2](#_Toc185065415)

[ANNEXE V <titre> 2](#_Toc185065416)

[ANNEXE VI <titre> 2](#_Toc185065417)

[ANNEXE VII <titre> 2](#_Toc185065418)

[ANNEXE VIII <titre> 2](#_Toc185065419)

[ANNEXE IX <titre> 2](#_Toc185065420)

[ANNEXE X <titre> 2](#_Toc185065421)

[APPENDICES <S’il y a lieu> 2](#_Toc185065422)

[LISTE DE RÉFÉRENCES 2](#_Toc185065423)

[BIBLIOGRAPHIE 2](#_Toc185065424)

**LISTE DES TABLEAUX**

Page

[Tableau 1.1 Titre](#_Toc150853242) x

**LISTE DES FIGURES**

Page

[Figure 1.1 Test](#_Toc150853834) x

**LISTE DES ABRÉVIATIONS, SIGLES ET ACRONYMES**

<Texte interligne simple>

**LISTE DES SYMBOLES ET UNITÉS DE MESURE**

<Texte interligne simple>

INTRODUCTION

<Texte interligne 1 1/2>

# Analyse de la problèmatique

## Définition du besoin

Si vous voulez développer un jeu vidéo, quelques possibilités s’offrent à vous. Vous pouvez bien sûr le faire sur ordinateur, mais il est souvent plus intéressant de jouer dans le confort de son salon. Dans ce cas, vous pouvez vous tourner vers les dernières consoles de jeux qui offrent souvent la possibilité de faire son propre jeu. Cependant dans le dernier cas, vous êtes limité aux fonctionnalités que le fabricant veut bien vous donner.

Il vous reste donc les consoles ouvertes. Ces consoles sont faites dans le but de fournir une plateforme de base pour le développement de jeux vidéo tout en permettant à l’utilisateur de modifier tout le logiciel roulant sur celle-ci. De plus, dans la plupart des cas, ce genre de plateforme offre les plans du matériel afin de permette à quiconque ayant les habiletés nécessaires, de modifier la plateforme. Bref, tous les pouvoirs sont donnés à l’utilisateur. Ceci est très intéressant, mais les choix disponibles présentement comportent plusieurs lacunes.

Premièrement, les solutions existantes n’utilisent pas de contrôleur graphique matériel. Ceci limite grandement les performances, car il est très difficile pour le logiciel de faire le rafraichissement d’un écran. Comme un grand pourcentage du temps du processeur est utilisé pour la gestion de l’écran, il ne reste que peu de temps pour la gestion du jeu lui-même qui est une tâche assez difficile en soi.

Encore du coté du matériel, les solutions existantes on souvent trop peu de mémoire disponible ce qui rend impossible l’utilisation d’image de haute qualité visuelle à l’intérieur du jeu.

Une autre lacune des consoles ouvertes est le logiciel fourni. En effet, celui-ci est souvent très optimisé dû au manque de performance du microcontrôleur ce qui le rend souvent difficile à comprendre. De plus, la plupart de temps, aucun moteur de jeux n’est disponible ce qui rend la programmation de jeux assez ardus. Pour finir, le jeu et le noyau sont souvent indissociables.

Du côté de l’interface utilisateur, les consoles ouvertes actuelles utilisent souvent de simples contrôleurs désuets ce qui limite l’envergure des jeux développés.

## Définition du système

## Calculs préliminaires

## Risques et opportunités

# Conceptualisation de la solution

## Contraintes

Premièrement, la contrainte la plus importante est le coût de réalisation du prototype matériel. Ce dernier ne devrait, idéalement, pas dépasser 50$. Il faudra donc être minutieux dans le choix des composants utilisés, sans trop influencer la qualité du produit final. Une courbe d’apprentissage élevée est à prévoir pour le choix des composants tel le type de mémoire externe et le microcontrôleur idéal à utiliser pour notre projet. Aussi, la réalisation du circuit-imprimé à l’aide du logiciel Altium, la conception efficace d’un circuit imprimé afin de minimiser le bruit qui pourrait être causé par les signaux à haute fréquences et l’évaluation des différents types de signaux vidéos disponibles à la sortie de la console sont des tâches importantes qui demandent beaucoup de temps. Il faudra donc se limiter à ce qu’on peut faire dans le temps alloué.

Cependant, du côté logiciel nous serons limités à la puissance de calcul du microprocesseur choisi ce qui ne sera sûrement pas très élevé. De plus, comme nous voulons produire du code facilement réutilisable, nous nous limiterons aux langages de programmation orientés objet. Ce langage devra aussi être assez populaire afin de simplifier l’apprentissage.

## Définition des barèmes menant à la prise de décision

Du côté matériel, le choix du microcontrôleur est principalement basé sur sa rapidité, soin coût et les périphériques disponibles sur celui-ci. Notons qu’ici nous avons préconisé le choix d’un microcontrôleur comme composant central au lieu d’un FPGA étant donné sa simplicité d’utilisation et de programmation. On voudra donc un microcontrôleur assez puissant pour rafraîchir les images à une fréquence et une résolution choisie. Le microcontrôleur choisi devrait idéalement inclure la gestion interne des signaux vidéo. On voudra aussi qu’il puisse gérer un périphérique USB afin d’utiliser différents type de contrôleurs de jeux communs. Finalement, il devra pouvoir communiquer facilement avec une composante de mémoire externe afin d’y stocker les différentes images utilisées durant le jeu.

Le choix de la fréquence et de la résolution de l’image, i.e. la puissance du microcontrôleur, est basé sur le fait qu’on désire créer une console du calibre du Super Nintendo des années 90. Ci-dessous un récapitulatif des configurations importantes de ce système :

|  |  |
| --- | --- |
|  | Super Nintendo |
| Architecture | 16 bits |
| Fréquence | 3.58 Mhz (valeur effective max) |
| Résolution | 256x224 (plus utilisé) |
| Couleurs | 16 bits |
| Image par seconde | 10 (valeur moyenne) |
| Espace pour le jeu | 6 MB (max) |
| Nombre de couches d’affichage | 2-3 |

À partir de ces valeurs, nous avons fait une série de choix qui seraient des valeurs acceptables pour notre console.

|  |  |
| --- | --- |
|  | Console |
| Architecture | 32 bits |
| Résolution | 480x272 |
| Couleurs | 24 bits |
| Image par seconde | 10 |
| Nombre de couches d’affichage | 2 |

Nous faisons ces choix pour plusieurs raisons. Premièrement, les architectures 32 bits sont très populaires de nos jours. Deuxièmement, les images de 24 bits par pixel sont un format très répandu et 10 images par seconde, en moyenne, est un taux de rafraichissement encore utilisé aujourd’hui et assez facile à atteindre. Nous nous limiterons à deux couches d’affichage, car la plupart des jeux n’utilisent que 2 couches. Pour finir, la résolution choisie est un bon compromis entre la haute résolution et la résolution du Super Nintendo. C’est cette résolution qui est normalement utilisée pour les écrans 4.3 pouces, très populaire chez les consoles portables.

Avec ces informations et notre hypothèse de départ sur le temps de traitement de l’image par le processeur, nous pouvons estimer la puissance de calcul du processeur dont nous aurons besoin.



Le processeur devra donc être capable de faire en moyenne 2.6 millions de transferts par seconde pour l’affichage. Ceci peut être assez contraignant, c’est pourquoi nous devrons avoir accès à des canaux DMA afin de pouvoir établir une communication directe entre le périphérique vidéo du microcontrôleur et la mémoire externe.

Pour cette mémoire externe, nous avons le choix entre le type DRAM et SRAM. La mémoire de type DRAM est souvent moins dispendieuse mais est volatile et doit donc être rafraîchie fréquemment, ce qui complexifie son utilisation. Une mémoire de type SRAM est par contre plus coûteuse mais possède une bande passante plus élevée étant donnée l’absence de condensateur, contrairement à la DRAM. Ici, le coût étant un facteur important ainsi que la rapidité relativement élevée, pour notre projet, des mémoires DRAM synchrone (SDRAM), nous pencherons donc intuitivement sur le choix d’une mémoire de ce dernier type. Les trois principaux facteurs à tenir en compte seront la bande passante, la taille et le temps de latence, qui est défini comme le temps d’accès à la mémoire en écriture ou en lecture et mesuré en nombre de coup d’horloge.

Pour ce qui est de la sortie du signal vidéo de la console le choix se fait principalement entre les type de connections standards retrouvées sur les écrans modernes. Ici, on parle des connections de type S-Vidéo, VGA ou composite.

## Évaluation des solutions possibles

Pour microcontrôleur, nous avons plusieurs options disponibles. Pour faciliter le choix nous avons commencé avec comme référence, le microcontrôleur LPC2478 de la compagnie NXP. Ce composant est utilisé sur la plaquette de développement BLUESCREEN SUN7 de ThaiEasyElec. Le développement logiciel étant fait sur ce microcontrôleur, il nous est donc très avantageux de choisir celui-ci comme composant de calcul central de notre console pour des fins de portabilité du code généré durant le développement. Ce qui limite maintenant notre choix à ce seul microcontrôleur.

Le choix de la mémoire externe est par contre beaucoup plus délicat. Nous utilisons aussi comme référence la mémoire utilisée sur le BLUESCREEN. Cette dernière est le modèle MT48LC16M16A2P-75 de la compagnie MICRON. Cette dernière utilise un BUS de 16 bits et un temps de latence de 3 coups d’horloge en lecture. Sa taille est de 32 Mega octets (MB) et elle peut supporter une horloge de

## Prise de décision en fonction des barèmes établis

<Texte>

# Architecture matériel

## <Titre>

<Texte>

# architecture logiciel

## <Titre>

<Texte>

# réalisation matériel

## <Titre>

<Texte>

# Réalisation logiciel

## <Titre>

<Texte>

# <titre>

## <Titre>

<Texte>

# <titre>

## <Titre>

<Texte>

# <titre>

## <Titre>

<Texte>

# <titre>

## <Titre>

<Texte>

CONCLUSION

<Texte interligne 1 1/2>

RECOMMANDATIONS <S’il y a lieu>

<Texte interligne 1 1/2>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

1. <titre>

<Texte>

APPENDICES <S’il y a lieu>

<Texte>

LISTE DE RÉFÉRENCES

<Texte>

BIBLIOGRAPHIE

<Texte – Style Références bibliographiques déjà activé>