RelazioneProgettoRetiLogiche

Francesco Spangaro - Luca Tosetti April 2023

> Matricola: ? - 956958 Codice persona: ? - 10739865 Docente: Gianluca Palermo

1 Introduzione

1.1 Specifiche generali

1.1.1 Descrizione

Il progetto consiste nell'andare a realizzare un modulo HW che si interfacci ad una memoria, estraendone dati sulla base di indirizzi letti da input dal modulo stesso e caricando tali dati su una delle apposite 4 uscite, gestendo la visione dei dati tramite un segnale "DONE".

1.1.2 Funzionamento

Più in dettaglio il funzionamento del modulo prevede di avere inizialmente tutte le uscite e il segnale "DONE" a 0. Questa situazione rimane tale, finchè il segnale in ingresso "START" rimane a 0. Nel momento in cui il segnale "START" passa a 1, si possono iniziare a leggere i bit presenti sul secondo segnale (seriale) in ingresso "W". La lettura di questi bit continua fintanto che "START" rimane pari a 1, in particolare:

1. I primi due bit letti, compongono l'indirizzo di una delle 4 uscite, su cui verrà inserito il dato letto da memoria

2. I restanti bit (da un minimo di 0, ad un massimo di 16) verranno usati come indirizzo per accedere alla memoria e leggere il dato presente in tale indirizzo.

Da notare come il segnale START rimane pari a 1, per un minimo di 2 cicli di clock (2 bit) fino ad un massimo pari a 18 cicli di clock (18 bit).

A questo punto l'indirizzo letto può essere usato per leggere il dato in memoria, una volta fatto ciò tale dato deve essere caricato sull'uscita indicata dai primi due bit letti dal segnale in ingresso "W". Ciononostante, il valore delle uscite (compresa quella su cui è stato caricato il dato) devono rimanere nulli fintanto che "DONE" è pari a 0. Quando "DONE" viene settato a 1 (entro 20 cicli di clock dal passaggio di "START" da 1 a 0), il valore caricato sulle uscite deve essere mostrato (anche quelli caricati su altre uscite in iterazioni precedenti) per un solo ciclo di clock, dopodichè il segnale "DONE" torna a 0, così come le uscite.

1.2 Strumenti forniti

Tra gli strumenti fornitoci, possiamo trovare:

• Interfaccia di memoria:

• Interfaccia modulo HW:

```
entity project_reti_logiche is
        i_clk : in std_logic;
        i_rst
                : in std_logic;
        i_start : in std_logic;
                : in std_logic;
                : out std_logic_vector(7 downto 0);
                 : out std_logic_vector(7 downto 0);
        o_z2
               : out std_logic_vector(7 downto 0);
                : out std_logic_vector(7 downto 0);
        o_z3
        o_done : out std_logic;
        o_mem_addr : out std_logic_vector(15 downto 0);
        i_mem_data : in std_logic_vector(7 downto 0);
        o_mem_we : out std_logic;
o_mem_en : out std_logic
 end project_reti_logiche;
```

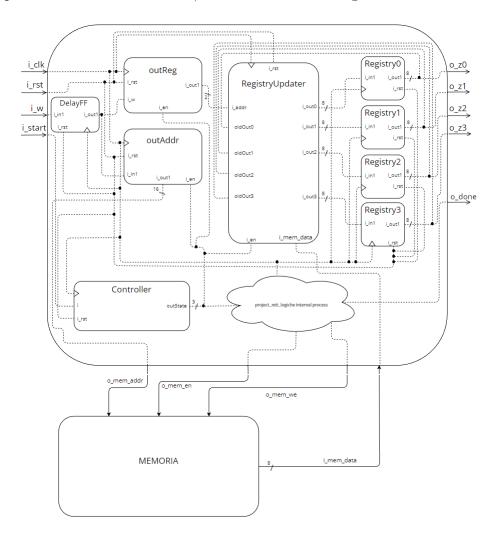
Più dettagliatamente:

- 1. i clk: segnale di "CLOCK" generato dal testbench
- 2. i_rst: segnale di "RESET" generato dal testbench, usato per inizializzare la macchina, pronta per ricevere il primo segnale di "START".
- 3. i_start: segnale di "START" generato dal testbench
- 4. i_w: segnale di input generato dal testbench
- 5. o z0: primo canale d'uscita
- 6. o z1: secondo canale d'uscita
- 7. o z2: terzo canale d'uscita
- 8. o z3: quarto canale d'uscita
- 9. o done: segnale di uscita che comunica la fine dell'elaborazione
- 10. o_mem_addr: segnale che permette di inviare l'indirizzo dal quale leggere il dato alla memoria
- 11. i_mem_data: segnale dal quale si riceve il dato letto dalla memoria
- 12. o_mem_en: segnale di "ENABLE", necessario per poter comunicare sia in scrittura che in lettura con la memoria.
- 13. o_mem_we: segnale di "WRITE ENABLE", necessario per poter scrivere nella memoria (non necesarrio all'interno del nostro progetto, non dovendo scrivere nella memoria).

2 Architettura

2.1 Descrizione ad alto livello

Il modulo HW consiste in 6 differenti sottomoduli, ognuno realizzato per una specifica funzionalità necessaria al corretto comportamento del modulo stesso. Tali sottomoduli hanno tutti in comune il segnale di "CLOCK" proveniente dall'esterno del modulo HW e quello di "RESET", necessario per appunto resettare il contenuto/funzionamento dei singoli sottomoduli.



2.1.1 delayFF

Sottomodulo che si occupa di ritardare il segnale "W" ci un ciclo di clock. Questo accorgimento si è reso necessario nella realizzazione del nostro progetto per come siamo andati a gestire la lettura dei singoli bit tramite i sottomoduli OutReg e OutAddr, e per come abbiamo gestito l'implementazione della FSM. Infatti senza l'utilizzo di questo sottomodulo abbiamo riscontrato il problema di non riuscire a leggere il primo bit della sequenza in ingresso tramite il segnale "W", cosa che andava a influire sull'inserimento del dato letto da memoria nella giusta uscita, poichè la FSM necessita di leggere almeno un bit pari a 1 dal segnale start, per poter "abilitare" alla lettura il sottomodulo OutReg.

2.1.2 outReg

Sottomodulo molto semplice. Si occupa della lettura dei primi due bit della sequenza in ingresso sul segnale "W". Tale combinazione di bit viene poi mandata in uscita al sottomodulo RegistryUpdater per poter scegliere il registro corretto nel quale andare a memorizzare il dato in uscita.

2.1.3 outAddr

Sottomodulo altrettanto semplice. Si occupa della lettura dei bit successi ai primi due presenti sul segnale "W", nel mentre che "START" si trova a 1. La lettura è stata implementata in modo che il modulo legga un bit alla volta dall'ingresso "W", inserendo sempre nella posizione 0 (quella più a destra) di un vettore, e ad ogni ciclo di "CLOCK", tale segnale temporaneo viene shiftato a sinistra, ripetendo l'azione fintanto che il sottomodulo rimane attivo (ovvero per come è stato costruita la FSM, fino a quando "START" ritorna a 0). Infine questo sottomodulo si occupa anche di inviare in uscita alla memoria l'indirizzo di memoria letto per poter recuperare dalla memoria stessa il dato contenuto in tale indirizzo di memoria, che verrà spedito al RegistryUpdater.

2.1.4 RegistryUpdater

Sottomodulo che si occupa di gestire l'aggiornamento dei 4 registri visibili nell'immagina soprastante, utilizzati per memorizzare il valore che deve avere l'uscita fintanto che questa non venga sovrascritta, oppure ci sia un reset della macchina (in quel caso il contenuto dei registri viene completamente

azzerato). L'aggiornamento viene gestito sulla base dell'indirizzo di due bit letto dal sottomodulo OutReg, il quale determina quale dei 4 registri riceverà il dato letto nel frattempo dalla memoria per poter essere aggiornato. Oltre a tutto questo, il Registry Updater riceve in input, il valore memorizzato all'interno dei 4 registry, questo per fare in modo che tutti i registri ad eccezione di quello da aggiornare continuino a tenere memorizzato il dato che contenevano al ciclo di "CLOCK" precedente.

- 2.1.5 Registry8bit
- 2.1.6 Controller
- 3 Risultati sperimentali
- 3.1 Report di sintesi
- 3.2 Simulazioni
- 3.2.1 TB1
- 3.2.2 TB2
- 3.2.3 TB3
- 3.2.4 TB4
- 3.2.5 TB5
- 4 Conclusioni