# Tutorium zu Computer-Engineering im WS19

Jakob Otto

Termin 4

**HAW Hamburg** 

7. November 2019



#### **Ablauf**

- Praktikumsaufgabe
- Signalsamples
  - ► Berechnen von Samples
  - ► Darstellung von signalen
- Timer
  - Generell
  - ARR
  - ARPE





2/29



## Ausblick (I)

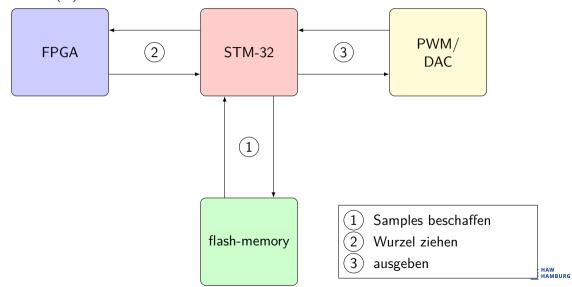
#### **Ablauf**

- Trial-Subtraction Algorithmus
  - effizientes Wurzelziehen aus Samples
- OAC spielereien
  - Ausgabe von Sound lernen
- Flash-speicher lesen/schreiben
  - Samples lesen lernen
- Alles zusammensetzen
  - Kommunikation zwischen FPGA/STM-32
  - Ausgabe übr PWM
  - Musik abspielen

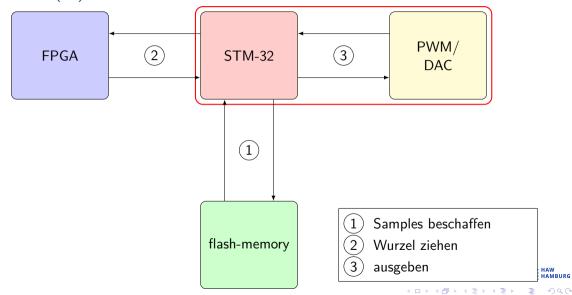




## Ausblick (II)



### Ausblick (III)



# Aufgabenzettel 🖸



## Praktikum (I)

#### Was ist das Ziel?

- DAC verstehen!
- Sinus/Sägezahnsignale ausgeben
- verschiedene Frequenzen darstellen
- verschiedene Amplituden darstellen



# Schäfers Beispielcode 🗆





## Praktikum (II)

#### Was Passiert da?

Zwei verschiedene Handlungsstränge!

- Hauptroutine
  - Pollt buttons
  - Füllt das fifo mit samples
  - Die main halt
- ISR
  - Wird durch Interrupts ausgelöst
  - Schreibt nächstes sample in DAC-Register



## Praktikum (III)

#### Samples?

Für die Lookup-tables braucht ihr Samples.

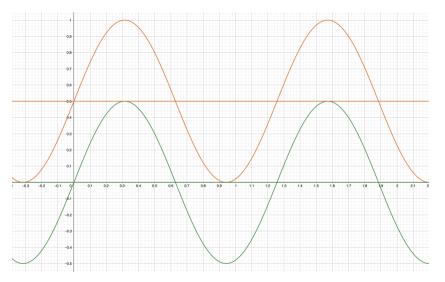
- volle Periode des Signals berechnen
- Samples in einem Array hard-coden
- ullet Am besten ohne Offset speichern o Signal sollte um 0-pkt laufen.
- erst beim nutzen geeignet umformen.

#### **Q-Format**

Denkt an die Darstellung der samples im Q-Format



## Praktikum (IV)





# Beispielcode zur Berechnung 🗅





## Praktikum (V)

#### Darstellung Verschiedener Amplituden

- Samples z.B. in +1/-1 Bereich generieren
- Beim nutzen dann geeignet verarbeiten

```
// darstellung 0V/3V
fifo[index] = (samples[sampleIndex] * MAX_VAL) + offset;
// Darstellung 0/1.5V
fifo[index] = ((samples[sampleIndex] >> 1) * MAX_VAL) + offset;
```

## Praktikum (VI)

#### Darstellung verschiedener Frequenzen

Zum Darstellen verschiedener Frequenzen benötigt ihr verschiedene Schrittweiten.

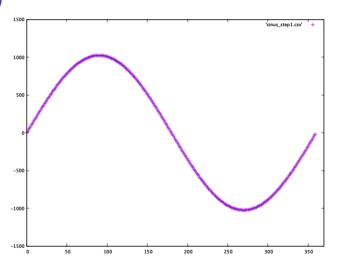
- $\bullet$  kleine Schrittweite  $\rightarrow$  kleine Frequenz
- ullet große Schrittweite o große Frequenz

#### Berechnung:

 $delta_{freq} = ((((ANZ\_SAMPLES)*FREQ) << frac)/TIMER\_FREQ) frac = fractionalAnteildesQ$ 

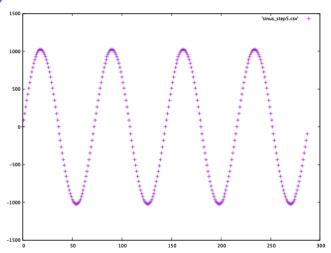


## Praktikum (VII)



singlestep Darstellung

## Praktikum (VIII)



5 step Darstellung

## Praktikum (Praktikum IX)

#### Welches Q-Format Für Schrittweite?

Bei 360 samples brauchen wir 9 Integer-bits  $\rightarrow$  2 $^9 = 512$ 

Qu9.23 ist also sinnvolles Format

## Timer (I)

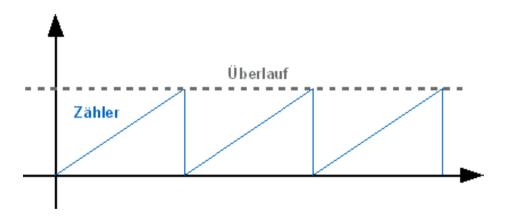
#### Was ist ein Timer?

- Eigentlich ein Counter
- Zählt Ticks von internem Quarz/externer Quelle
- Bei maximalem Zählstand kann zB IRQ ausgelöst werden
  - → Timer startet dann von vorn





## Timer (II)



Verlauf eines üblichen Timers



## Timer (III)

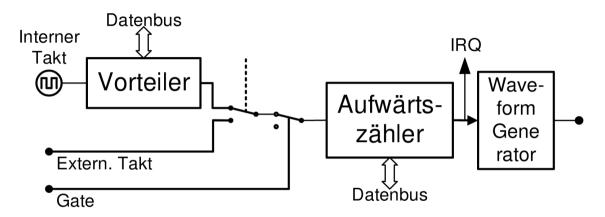
#### Prescaler

- Systemfrequenz meist zu hoch um Sinnvoll zu sein
  - → Wertebereich wird zu schnell verlassen
- dafür gibt es Prescaler
- weiterer Zähler, der eingehenden takt "vorteilt"
- Auflösung wird geringer
- Timer läuft seltener über





## Timer (IV)



Aufbau eines Timers

21 / 29

## Timer (V)

#### **ARR**

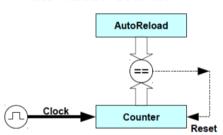
- Das ARR (Auto Reload Register) beinhaltet einen variablen Endwert.
- Zählstand wird mit dem Wert verglichen
- Bei erreichen:
  - reset vom Zählstand
  - ightharpoonup prescaler ightarrow tick an timer
  - ightharpoonup Timer ightarrow IRQ

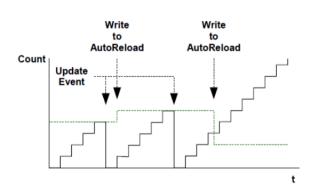




## Timer (VI)

#### **Auto Reload Counter**







## Timer (VII)

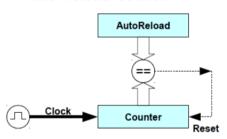
#### **ARPE**

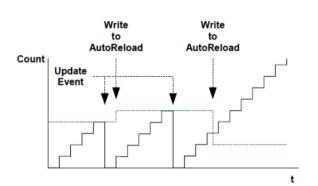
- ARR kann zur laufzeit verändert werden
- Timer kann schon über den neuen Wert gezählt haben
  - ightarrow zählt dann bis maxwert des Registers
- um das zu vermeiden gibts das ARPE-bit
- änderung wird durch shadow-register verzögert
  - → erst bei nächstem overflow ins ARR übernommen



## Timer (VIII)

#### Auto Reload Counter

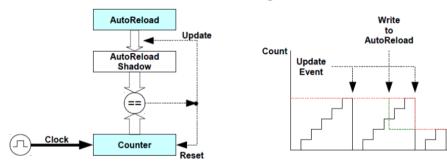






## Timer (IX)

#### Auto Reload Counter mit Shadow Register





AutoReload Register

**AutoReload** 

**Shadow Register** 

#### Code

```
/// Timer setup routine
TIM1 - > CR1 = 0; // disable timer1
TIM1 - > CR2 = 0; // disable timer2
TIM1->PSC = 0; // prescaler value
TIM1->ARR = (SYS_FREQ / TIMER_FREQ) -1; // Reload Register Value
TIM1->DIER = TIM DIER UIE; // enable Interrupt
TIM1->CR1 = TIM CR1 ARPE; // Auto Reload preload enable
// enable timer
TIM1->CR1 |= TIM CR1 CEN;
```



## General-purpose timer cookbook 🗗





#### Ende

#### Nächstes mal

- Aufgabe 4?
- Andere Wünsche?

#### Abschließendes

Fragen, Anmerkungen und Verbesserungen ausdrücklich erwünscht. Ich bin auf euer Feedback angewiesen.



