VILNIAUS UNIVERSITETAS FIZIKOS FAKULTETAS KIETO KŪNO ELEKTRONIKOS KATEDRA

Mindaugas Kurmauskas

CORTEX R4 MIKROVALDIKLIO ARCHITEKTŪROS TYRIMAS

Pagrindinių studijų kursinis darbas

(studijų programa – TAIKOMOJI FIZIKA)

Studentas Darbo vadovas Katedros vedėjas Mindaugas Kurmauskas dr. Mindaugas Vilūnas dr.(HP) Kęstutis Arlauskas

Turinys

Įv	adas	3
1	Naudojamos įrangos ir programos	4
2	Naudoti testavimo algoritmai	5
	2.1 Slankaus kablelio algoritmai	5
	2.2 Neslankaus kablelio algoritmas	
	2.3 Bitu testavimo algoritmas	6
	2.4 Greitas disckretinis Furjė eilutės transformavimo testas	7
3	Rezultatai	10
4	Išvados	10
5	Priedai	11
Μ	Iokslinės publikacijos ir konferencijų pranešimai	12
Li	iteratūros sąrašas	14
Sa	antrauka	15
Sı	ummary	16

Įvadas

Čia yra įvado tekstas!

- 1. Pirmas
- 2. Antras

1 Naudojamos įrangos ir programos

Naudojamas TMDXRM48USB paleisties rinkinys¹. Jame yra:

- Mikrovaldiklis xRM48L950AZWTT:
 - Du 32-bitu ARM Cortex-R4F procesoriai, veikiantys kartu²
 - 3MB flash, 256kB RAM
 - greitis iki 220MHz
 - neslankaus (32bitu) ir dvigubo tikslumo (64bitu) slankaus kablelio aritmetikos modulis
- Integruotas XDS100v2 emuliatorius programavimui per usb
- LED'ai, temperatūros sensorius, šviesos sensorius, akselerometras
- prožektoriukas

Palyginimui naudojamas STM32F4DISCOVERY paleisties rinkinys:

- mikrovaldiklis STM32F407VGT:
 - 32-bitu ARM Cortex-M4F procesorius
 - 1MB flash, 192 kB RAM
 - greitis iki 168MHz
 - neslankaus (32bitu) ir slankaus (32bitu) kablelio aritmetikos modulis
- Integruotas ST-LINK/V2 emuliatorius programavimui per usb
- LED'ai, akselerometras, skaitmeninis mikrofonas
- CS43L22- SAK garsui su integruotu D klases garso stiprinimu

¹development kit

²lockstep - kartu atlieka tas pačias komandas

2 Naudoti testavimo algoritmai

2.1 Slankaus kablelio algoritmai

Slankaus kablelio Gauss Legendre algoritmas π skaičiavimui:

$$a_{0} = 1 \ b_{0} = \frac{1}{\sqrt{2}} \ t_{0} = \frac{1}{4} \ p_{0} = 1$$

$$a_{n+1} = \frac{a_{n} + b_{n}}{2},$$

$$b_{n+1} = \sqrt{a_{n}b_{n}},$$

$$t_{n+1} = t_{n} - p_{n}(a_{n} - a_{n+1})^{2},$$

$$p_{n+1} = 2p_{n}.$$

$$\pi \approx \frac{(a_{n} + b_{n})^{2}}{4t_{n}}$$
(1)

Naudojant dvigubo tikslumo kintamųjų testą buvo ieškomas 1000 narys, suskaičiuota konstanta nuo pasirinktosios skiriasi $3.55271*10^{-15}$.

```
int doubleTest() {
  volatile int i;
  volatile double an, bn, tn, pi;
  volatile double a,b,t,p;
  a = 1.0; b = 1/sqrt(2);
  t = 1/4; p = 1.0;
  for (i = 0; i < 1000; i++) {
    an = (a+b)/2;
    bn = sqrt(a*b);
    tn = t - p*(a-an)*(a-an);
    p *= 2;
    pi = (an+bn)*(an+bn)/(4*tn);
    a = an; b = bn; t = tn;
  if ((pi - 3.14159265358979) \le 3.55271e-15)
    return 1; //testas atliktas sekmingai
  return 0; //teste ivyko klaida
}
```

Naudojant viengubo tikslumo slankaus kablelio kintamuosius buvo ieškomas 120 narys. Konstanta nuo pasirinktosios skiriasi $8.74228*10^{-8}$

```
int floatTest() {
  volatile int i;
```

```
volatile float an, bn, tn, pi;
  volatile float a,b,t,p;
  for(volatile int j = 0; j < 9; j++) {
    a = 1.0; b = sqrt(0.5);
    t = 0.25; p = 1.0;
    for (i = 0; i < 120; i++) {
      an = (a+b)/2;
      bn = sqrt(a*b);
      tn = t - (p*(a-an)*(a-an));
      p *= 2;
      pi = (an+bn)*(an+bn)/(4*tn);
      a = an; b = bn; t = tn;
    }
  }
  if ((pi - 3.14159265358979) <= 8.74228e-8)
    return 1; //testas atliktas sekmingai
  return 0; //teste ivyko klaida
}
```

2.2 Neslankaus kablelio algoritmas

Fiksuoto tikslumo algoritmas:

$$b = \sum_{i=0}^{100000} (i * (-1)^{i+1})$$
 (2)

```
void intTest() {
  volatile int a,b;
  a = 1;
  b = 0;
  for(volatile int i = 0; i < 100000; i++) {
    b += i * a;
    a *= -1;
  }
}</pre>
```

2.3 Bitu testavimo algoritmas

```
/// sum = OxAAAAAAA
    sum = sum << 1;
    sum &= 0x0000FFFF;
                           /// sum = 0x0000AAAA
    sum ^= OxFFFFFFF;
                           /// sum = 0xFFFF5555
    sum = sum << 16;
                           /// sum = 0x55550000
    sum = sum \mid (sum >> 16); /// sum = 0X555555555
                            /// sum = OxAAAAAAA
    sum = ~sum;
                     /// sum = 0x55555555
    sum = sum >> 1;
  }
  if (0x555555555 == sum)
    return 1; //testas ivykditas sekmingai
 return 0; // teste ivyko klaida
}
```

2.4 Greitas disckretinis Furjė eilutės transformavimo testas

Naudotos arm dsp³ bibliotekos, atskirai optimizuotos R4 bei M4 mikrovaldikliams. Naudota 1024 kompleksinių taškų, kurie masyve išdėstyti vienas po kito ir bendras masyvo ilgis 2048. Slankaus kablelio testui masyvas užpildomas funkcija:

$$Re(z) = (sin(v*i) + cos(v*7)), \ t = 0, 2, 4...2046$$

$$Im(z) = 0$$
(3)

```
#define TEST LENGTH SAMPLES 2048
static float32 t testInput[TEST LENGTH SAMPLES];
static float32 t testOutput[TEST LENGTH SAMPLES/2];
uint32 t fftSize = 1024;
uint32 t ifftFlag = 0;
uint32 t doBitReverse = 1;
void prepareTestFloat(void) {
  for(volatile int t = 0; t < 2048; t+=2) {
    testInput[i] = sin(t*3) + cos(t*7);
    testInput[i+1] = 0;
  }
}
int32 t testCfftFloat(void) {
  arm status status;
  arm cfft radix4 instance f32 S;
  float32 t maxValue;
```

 $^{^3\}mathrm{Dsp}$ - digital signal processing (skaitmeninis signalų apdorojimas)

```
arm_cfft_radix4_init_f32(&S, fftSize, ifftFlag, doBitReverse);
arm_cfft_radix4_f32(&S, testInput);
arm_cmplx_mag_f32(testInput, testOutput, fftSize);
arm_max_f32(testOutput, fftSize, &maxValue, &testIndex);
if(testIndex == refIndex) {
   return 1;
}
return 0;
}
```

Fiksuoto tikslumo Furijė transformacijai naudoti ARM Q31 fiksuoto kablelio kintamieji. Iš slankaus kablelio paversti į Q31 naudota funkcija [?]:

$$Q31(x) = ROUND(2^{31} * 10^{x/20})$$
(4)

Masyvo užpildo funkcija

$$Re(z) = Q31(1000 * (sin(v * i) + cos(v * 7)))), t = 0, 2, 4...2046$$

$$Im(z) = 0$$
(5)

```
#define TEST_LENGTH_SAMPLES 2048
uint32 t fftSize = 1024;
uint32 t ifftFlag = 0;
uint32_t doBitReverse = 1;
static q31 t testInputQ[TEST LENGTH SAMPLES];
static q31_t testOutputQ[TEST_LENGTH_SAMPLES/2];
uint32 t refQIndex = 0;
void prepareTestQ31(void) {
  double skaicius=0;
  int nulis = (int)round((pow(2,31)) * pow(10,(0/20)));
  for(volatile int32_t i = 0; i < 2048; i+=2) {
    skaicius = 1000*sin(i*3) + 1000*cos(i*7);
    testInputQ[i] = (int)round((pow(2,31)) * pow(10,(skaicius/20)));;
    testInputQ[i+1] = nulis;
 }
}
```

```
int32_t testCfftQ31(void) {
   arm_status status;
   arm_cfft_radix4_instance_q31 S;
   q31_t maxValue;

   status = arm_cfft_radix4_init_q31(&S, fftSize, ifftFlag, doBitReverse);

   arm_cfft_radix4_q31(&S, testInputQ);

   arm_cmplx_mag_q31(testInputQ, testOutputQ, fftSize);

   arm_max_q31(testOutputQ, fftSize, &maxValue, &testIndex);

   if(testIndex == refIndex) {
     return 1;
   }
   return 0;
}
```

3 Rezultatai

4 Išvados

- 1. Pirmas
- 2. Antras
- 3. Trečias
- 4. Ketvirtas

5 Priedai

Bet kokia reikalinga papildoma informacija: paveikslėliai, grafikai ir t.t.

Mokslinės publikacijos ir konferencijų pranešimai

Šiame skyriuje pateikiamos mokslinės publikacijos bei žodiniai ir stendiniai pranešimai konferencijose, kurie yra susiję su "mano darbo pavadinimas".

Mokslinių publikacijų, įtrauktų į mokslinės informacijos instituto (ISI) pagrindinių žurnalų duomenų bazę, sąrašas

- 1.
- 2.

Kitos mokslinės publikacijos

1.	
2.	
	Žodiniai pranešimai konferencijose
1.	
2.	
	Stendiniai pranešimai konferencijose
1.	
2.	

@ONLINEDoe:2009:Online, author = Works, Wintergreen, title = This is a test entry of type @ONLINE, month = jun, year = 2009, url = http://wintergreenworks.wordpress.com/2011/12/2 of-float/

Santrauka

Mindaugas Kurmauskas

"CORTEX R4 MIKROVALDIKLIO ARCHITEKTŪROS TYRIMAS"

Tekstas

Summary

Mindaugas Kurmauskas

"TITLE"

Text