

Fachhochschule Bielefeld
Fachbereich Ingenieurwissenschaften und Mathematik
Studiengang Ingenieurinformatik

Entwicklung und Implementierung eines digitalen Funktionsgenerators in VHDL

Studienarbeit

Markus Hartlage 1103528

18. März 2022

Betreuer:

Prof. Dr. Axel Schneider
Dr. Hanno Gerd Meyer
Kevin Hunke

In dieser Studienarbeit wird die Implementation eines Funktionsgenerators mithilfe der Hardwarebeschreibungssprache VHDL geschildert. Der Aufbau des Generators wird erläutert sowie seine korrekte Funktion überprüft. Darüber hinaus werden seine Leistungsdaten erfasst und dargelegt. Die Ergebnisse der Arbeit zeigen, dass der Generator zuverlässig in einem Frequenzbereich von 0,1 Hz bis 10 kHz und einem Spannungsbereich von 0 bis 3,2 V funktioniert. Über 10 kHz hinaus weist er Abweichungen zwischen gewünschtem und tatsächlichem Funktionsverlauf auf. Abweichungen treten in diesem Frequenzbereich auch zwischen der Soll- und Ist-Frequenz auf. Diese können nur teilweise erklärt werden, weshalb weitere Untersuchungen nötig sind, um den Frequenzbereich des Generators ganz ausschöpfen zu können. Außerdem wurde die UART-Schnittstelle getestet, mit der der Generator konfiguriert werden kann. Dieser Test verlief erfolgreich. Die Befehle zur Konfiguration und ihre Funktion werden ebenfalls dokumentiert.

Sämtlicher Quellcode findet sich in einem GitHub-Repository unter folgender URL:
https://github.com/markushart/studienarbeit_function_generator.git

This student research project documents the implementation of a function generator using the hardware description language VHDL. The composition of the generator is explained and its correct function is checked. In addition, its performance data is recorded and presented. The results of this research shows, that the generator operates reliably in a frequency range of 0,1 Hz to 10 kHz and a voltage range of 0 to 3,2 V. Beyond 10 kHz, it exhibits deviations between desired and actual operation. Deviations also occur between the desired and actual frequencies in this frequency range. These can only be explained partly, so further research is necessary to exhaust the full possible frequency range.

In addition, the UART interface was tested, which can be used to configure the generator. This test was successful. The commands for configuration and their function are also documented.

All source code can be found in a GitHub repository at the following URL:
https://github.com/markushart/studienarbeit_function_generator.git

Inhaltsverzeichnis

Literaturverzeichnis	5
1 Einleitung	6
2 Konzept	7
2.1 Funktionsmerkmale	7
2.1.1 Funktionen	7
2.1.2 Konfiguration	8
2.2 Aufbau	9
3 Komponenten	10
3.1 Arithmetik	10
3.1.1 Zähler	10
3.1.2 Teiler	11
3.2 Takterzeugung	12
3.2.1 Clock-Enable	12
3.3 Funktionen	12
3.3.1 Konstante	13
3.3.2 Rechteck	13
3.3.3 Zick-Zack	14
3.3.4 Rampe	14
3.4 Konfigurationsschnittstelle	14
3.4.1 UART-Schnittstelle	14
3.4.2 Instruktionsauswertung	15
3.5 DAC-Konverter	16
3.5.1 DAC-Kanal	17
3.6 Clocking	17
4 Funktionstest	19
4.1 theoretische Limitierungen	19
4.1.1 Frequenzbereich	19
4.1.2 Auflösung	20
4.2 reales Verhalten	21
4.2.1 Versuchsaufbau	21
4.2.2 Versuchsdurchführung	21
4.2.3 Ergebnis	22
4.2.4 Auswertung	24

5 Fazit **25**

6 Ausblick **26**

Literaturverzeichnis

- [1] *Basys3TM FPGABoardManual*. Basys 3. digilent. 2016. URL: <https://digilent.com/shop/pmod-da2-two-12-bit-d-a-outputs/>.
- [2] *DAC121S101/-Q1 12-Bit Micro Power, RRO Digital-to-Analog Converter*. DAC121S101. Texas Instruments. 2021. URL: <https://www.ti.com/lit/ds/symlink/dac121s101.pdf>.
- [3] *Division Algorithm*. Wikipedia. 28. Feb. 2022. URL: https://en.wikipedia.org/wiki/Division_algorithm (besucht am 05.03.2022).
- [4] H. Nyquist. „Certain Topics in Telegraph Transmission Theory“. In: *Transactions of the American Institute of Electrical Engineers* (1928).
- [5] *PmodDA2TM ReferenceManual*. PmodDA2. digilent. 2022. URL: <https://digilent.com/reference/programmable-logic/basys-3/reference-manual>.
- [6] *UART Interface in VHDL for Basys3 Board*. digilent. 2. Nov. 2020. URL: <https://projects.digilentinc.com/alexey-sudbin/uart-interface-in-vhdl-for-basys3-board-eef170> (besucht am 05.03.2022).

1 Einleitung

Diese Studienarbeit behandelt die Konzipierung und Implementierung eines digitalen Funktionsgenerators in der Hardwarebeschreibungssprache VHDL. Ein Funktionsgenerator ist ein elektronisches Bauteil, das in der Lage ist, verschiedene Spannungsverläufe an seinem Ausgang auszugeben. Diese können dann an andere Bauteile angeschlossen und so technisch genutzt werden. Beispielsweise kann ein Funktionsgenerator eingesetzt werden, um ein Rechteck- oder Sinussignal auszugeben. Der praktische Nutzen könnte dann die Aktivierung eines Kameraauslösers in einer bestimmten Frequenz oder die Helligkeitssteuerung einer LED sein.

Ein Funktionsgenerator kann als Digitalschaltung in einen Chip integriert oder auf eine Platine gelötet werden, er könnte aber auch als Programm eines Universalrechners laufen. Softwarelösungen verfügen nicht über das hohe Maß an Effizienz und die Geschwindigkeit einer integrierten Schaltung. Diese wiederum sind nur in großer Stückzahl rentabel herstellbar. Von Hand gelötete Schaltungen lassen sich nicht einfach reproduzieren und sind nicht besonders kompakt. Einen Mittelweg zwischen diesen Zielkonflikten bieten sogenannte “**Free Programmable Gate Arrays**”, kurz FPGA. Auf diesen ICs befinden sich verschiedene Bausteine die durch Anlegen einer Programmierspannung miteinander verknüpft werden können. Somit ist es möglich, verschiedenste Schaltungen auf demselben IC umzusetzen.

Die Schaltungen können mithilfe einer Beschreibungssprache designed werden. Eine dieser Sprachen ist VHDL (“**Very Highspeed Hardware Description Language**”), welche in dieser Studienarbeit verwendet werden soll. Die Implementation auf einem FPGA mittels Beschreibungssprache bietet den Vorteil guter Reproduzierbarkeit bei vergleichsweise hoher Konfigurierbarkeit und Effizienz.

Bei dem in diesem Projekt verwendeten FPGA handelt es sich um den Artix 7 von Xilinx. Dieser ist in das Entwicklungsboard Basys 3 des Herstellers digilent eingebettet [1]. Es verfügt über diverse Peripheriemodule wie eine UART Schnittstelle, einen micro-USB Anschluss oder einen VGA Ausgang.

In dieser Arbeit wird zunächst der konzeptuelle Aufbau des Funktionsgenerators erläutert, dann werden die einzelnen Komponenten, aus denen er besteht, sowie die interne Taktung der Komponenten erläutert. Schließlich wird noch ein Funktions- test durchgeführt, bei dem die theoretisch erwarteten Resultate den tatsächlichen gegenübergestellt werden.

Für die bessere Lesbarkeit wurde in dieser Arbeit eine Konvention zur Darstellung von Signalen getroffen. Ein Bit breite, digitale Signale und Begriffe aus dem Quellcode werden wie **Bit** formatiert. Bitvektoren, die sich aus mehreren Signalen zusammensetzen, werden mit der Formatierung **Bitvektor** dargestellt. Außerdem sehen analoge Signale wie folgt aus: *analoges Signal*

2 Konzept

Im Folgenden werden die verschiedenen Funktionsmerkmale des Funktionsgenerators erläutert. Anschließend wird sein Konzept anhand des grundlegenden Aufbaus des Funktionsgenerators erklärt.

2.1 Funktionsmerkmale

In diesem Abschnitt wird geschildert, was der Generator leisten kann und wie er sich konfigurieren lässt.

2.1.1 Funktionen

Der Generator kann auf vier verschiedene Funktionsbausteine zurückgreifen, die jeweils einen anderen Spannungsverlauf ausgeben:

1. Konstante Funktion

Eine konstante analoge Spannung *high* liegt am Ausgang an. Ein beispielhafter Signalverlauf ist in Abb. 2.1a dargestellt.

2. Rechteck-Funktion

Der Wert wechselt zwischen *high* und *low* in der Frequenz f . Der Anteil der Zykluszeit T , in dem der Ausgang auf *high* ist, wird über den Parameter *dutycycle* eingestellt. Die Dauer des *high*-Pegels bzw. *low*-Pegels, T_h und T_l berechnen sich folgendermaßen:

$$T_l = T \cdot \frac{dutycycle}{255}, \text{ dutycycle} \in \{0, 1, \dots, 255\} \quad (2.1)$$

$$T_h = T - T_l \quad (2.2)$$

Auf diese Art lassen sich Rechteck-Signale mit einstellbarer Pulsweite erzeugen. Diese sogenannten PWM-Signale (“**Puls Weiten Modulation**”) werden in vielen technischen Anwendungen verwendet. Der Signalverlauf einer solchen Funktion könnte dem in Abb. 2.1b entsprechen.

3. Zick-Zack-Funktion

Der Analogwert steigt von *low* bis *high* linear an, erreicht er *high*, fällt der Analogwert wieder kontinuierlich auf *low* ab. Somit schwankt der Ausgangspegel mit der Frequenz f . Zur Veranschaulichung ist eine derartige Funktion in Abb. 2.1c dargestellt.

4. Rampen-Funktion

Der Analogwert wächst, wie bei der Zick-Zack-Funktion, linear bis auf *high* an, danach fällt er aber auf *low* zurück. Alternativ kann die Rampe auch von *high* her abfallen und bei Erreichen von *low* wieder auf *high* zurück springen. In Abb. 2.1d sieht man eine Rampenfunktion, die in Richtung *high* ansteigt.

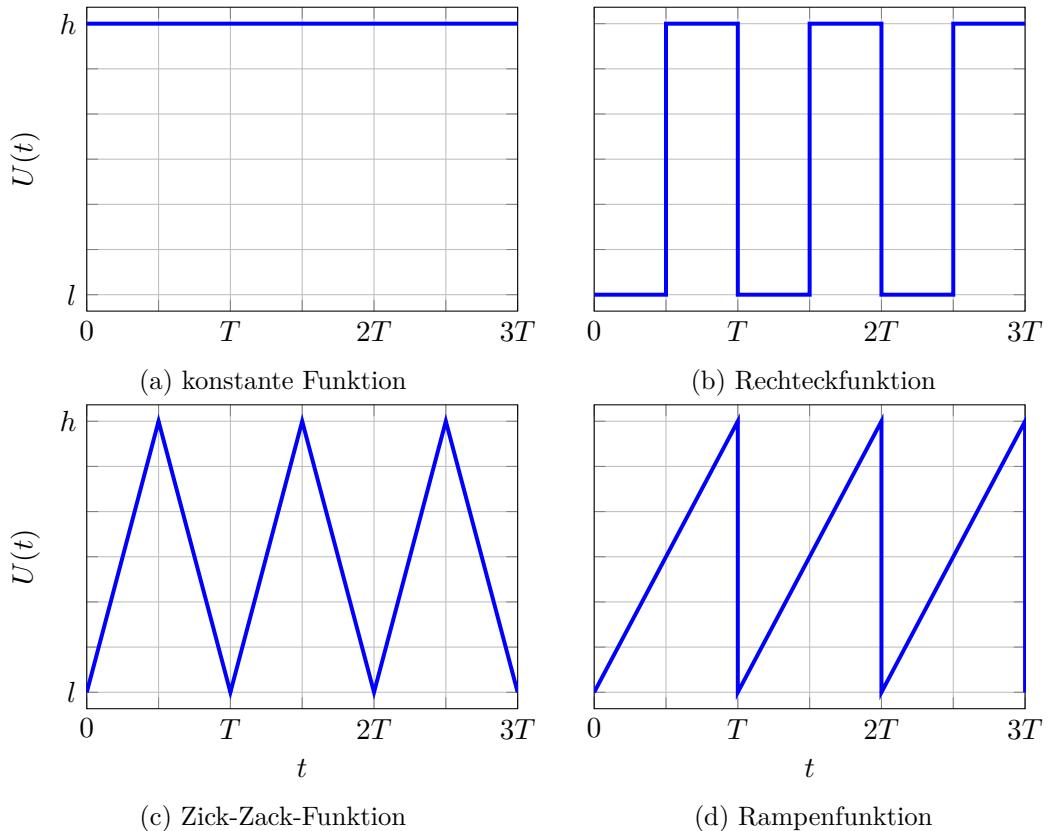


Abbildung 2.1: Funktionen, die der Funktionsgenerator ausgeben kann. Ihr Verlauf ist als Spannung $U(t)$ über der Zeit t aufgetragen. Die Zykluszeit und *high* bzw. *low* sind durch T , h und l gekennzeichnet.

2.1.2 Konfiguration

Der Funktionsgenerator muss, um extern konfiguriert werden zu können, über eine Möglichkeit zur Eingabe von Nutzerbefehlen verfügen. Zu diesem Zweck wird die UART-Schnittstelle auf dem Basys 3-Board genutzt. Über diese kann der Nutzer Konfigurationsbefehle per Computer versenden, die dann vom Generator interpretiert werden.

2.2 Aufbau

In Abb. 2.2 wird der konzeptuelle Aufbau des Funktionsgenerators dargestellt. Der Generator setzt sich aus verschiedenen Einzelkomponenten zusammen, die mit Signalen miteinander verknüpft werden. Die Komponente, die für die Konfiguration zuständig ist (hier **CONFIG** genannt), ist über die Steuersignale **cyc_ticks**, **high**, **low**, **thresh** und **direction** mit den Funktionsbausteinen **CONST**, **SQUARE**, **ZIGZAG** und **RAMP** verbunden. Darüber hinaus verfügt sie mit den Signalen **RX** und **TX** über Verbindungen zur UART Schnittstelle. Das Signal **waveform** steuert den Multiplexer, der das Ausgabesignal **y_out** an die interne Schnittstelle des DAC-Wandlers **DAC** weitergibt. Diese Schnittstelle generiert daraus die Signale **SYNC**, **DINA**, **DINB** und **CLK** und transferiert sie dann an den DAC-Wandler. Dieser wandelt sie anschließend in ein analoges Signal um.

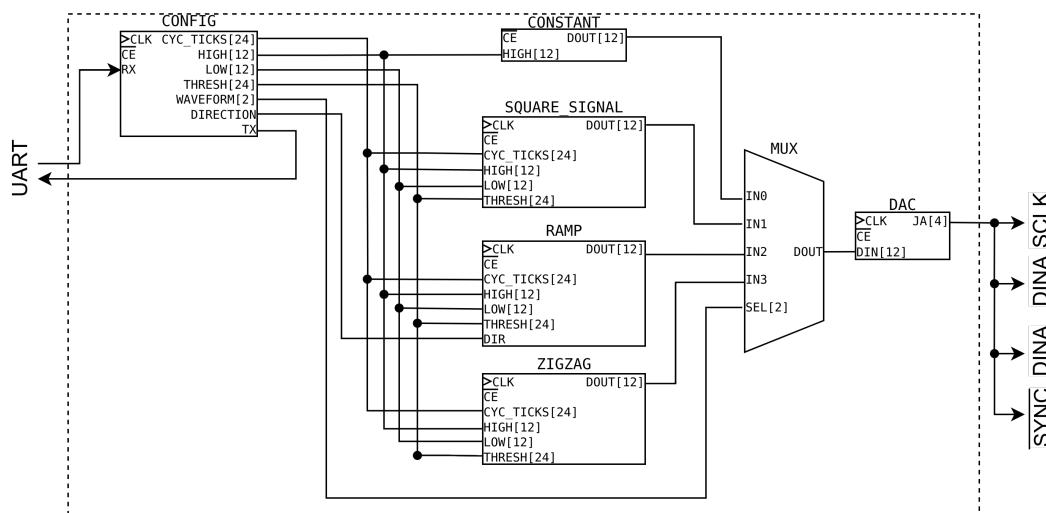


Abbildung 2.2: Diagramm des Funktionsgenerators. Aus Gründen der Übersichtlichkeit sind die CLK Signale und \overline{CE} Signale nicht angeschlossen dargestellt. Alle CLK Signale sind an den Systemtakt angeschlossen und alle \overline{CE} Signale liegen auf Masse.

3 Komponenten

Nachdem im vorherigen Kapitel der grundlegende Aufbau des Funktionsgenerators erklärt wurde, sollen nun die einzelnen Komponenten aus denen er aufgebaut ist genauer erläutert werden. Vorab muss noch erwähnt werden, dass jede Komponente über ein CLK und ein \overline{CE} Signal verfügen. \overline{CE} ist der Chip-Enable Eingang. CLK ist der Eingang für das Taktsignal. Alle Komponenten führen einen Arbeitsschritt aus, wenn an \overline{CE} low anliegt und auf der CLK Leitung eine steigende Flanke detektiert wird.

3.1 Arithmetik

Der Funktionsgenerator braucht für die richtige Berechnung des Ergebnisses Komponenten, mit deren Hilfe mathematische Operationen ausgeführt werden können. Zum Addieren, Subtrahieren und Multiplizieren vorzeichenloser Zahlen können die VHDL Standardfunktionen des Datentyps `unsigned` verwendet werden. Darüber hinaus benötigte Funktionen, die über eine eigene Implementierung verfügen, werden im Folgenden vorgestellt.

3.1.1 Zähler

Der Zähler bildet die Basiskomponente der Funktionskomponenten. Er eignet sich sehr gut, um die Zeit zu messen, da sich die Zeit seit dem letzten Rücksetzen des Zählers T_R immer aus dem Zählstand N und der Taktzeit des Zählers T_{count} berechnen lässt: $T_R = N \cdot T_{count}$. So kann durch wiederholtes Rücksetzen des Zählers bei einem bestimmten Zählstand ein zyklischer Funktionsverlauf erstellt werden. Der Zählstand selbst dient in diesem Fall als diskreter X-Wert, dem dann von der Funktionskomponente ein Y-Wert zugeordnet wird.

Der hier implementierte Zähler kann allerdings schon selbst als Funktionskomponente betrachtet werden. Durch die Eingänge `inc`, `D` und `max_ticks` kann er so konfiguriert werden, dass sein Ausgangswert `o_count` für jeden Zählstand N der Gleichung (3.1) entspricht.

$$o_count = inc \cdot N \cdot (-1)^D, N \in \{0, 1, 2, \dots, max_ticks\} \quad (3.1)$$

`D`, `inc` und `max_ticks` erfüllen dabei folgende Aufgabe:

- **max_ticks**: Bit-Vektor, der den maximalen Wert repräsentiert, ab dem der Zähler automatisch zurückgesetzt wird. Diese Funktion erleichtert es, die Zy-

kluszeit einer Funktion T_{func} als Zeitraum zwischen zwei Rücksetzungen festzulegen: $T_{func} = max_ticks \cdot T_{func}$

- **D:** Richtung, in die der Zähler zählen soll: **low** heißt aufwärts, **high** heißt abwärts
- **inc:** Dieser Bit-Vektor repräsentiert das Inkrement, um das der Zähler hoch- bzw. runterzählen soll

Der maximale Zählstand ist durch die Anzahl der Stellen von **o_count** beschränkt. Diese Anzahl kann generisch durch den Wert **data_width** bestimmt werden. Würde es im nächsten Takt dazu kommen, dass der Zählstand größer als **max_ticks** wird (Überlauf), setzt er sich automatisch wieder auf Null zurück. Würde es im nächsten Takt dazu kommen, dass der Zählstand kleiner als Null wird (Unterlauf), wird der Zähler auf **max_ticks** zurückgesetzt. Zusätzlich kann der Zähler asynchron auf Null gesetzt werden, wenn der Eingang \bar{R} auf **low** gesetzt wird.

3.1.2 Teiler

Während beim Multiplizieren, Addieren und Subtrahieren auf Standardfunktionen zurückgegriffen wird, wird für die Division zweier Binärzahlen eine eigene Komponente entworfen. Ursächlich dafür ist, dass die standardmäßige Division des **unsigned** Datentyps länger als einen Systemtakt braucht, um das Ergebnis zu berechnen. Die eigene Implementation der Division teilt diese Operation auf mehrere Zyklen auf, wodurch sie zwar langsamer ist, jedoch immer die Gültigkeit des Ergebnisses gewährleistet. Der Algorithmus, den die Komponente ausführt, ist in Pseudocode in Abb. 3.1 beschrieben.

```

Beginn des Algorithmus
wenn N ungleich 0, dann // verhindern, dass durch 0 geteilt wird
    setze Q = 0
    setze R = 0
    zähle i von n - 1 bis 0 runter // n ist die Anzahl der Bits in N
        schiebe R um 1 Bit nach links
        R(0) = Z(i) // letzte Stelle von R wird i-te Stelle des Zählers
        wenn R >= N, dann
            setze R = R - N
            setze Q(i) = 1 // i-te Stelle des Quotienten wird 1
        Ende der bedingten Anweisung
        springe zum Anfang der Schleife
    Ende der bedingten Anweisung
Ende des Algorithmus

```

Abbildung 3.1: Pseudocode zur Beschreibung des Teilungsalgorithmus (vgl. [3]).

Diese Komponente kann die Division des Zählers Z durch den Nenner N lösen. Dabei sind Z und N zwei Binärzahlen mit gleicher Stellenanzahl und ohne Vorzeichen. Das Ergebnis ist der Quotient Q und der Rest R . Der Algorithmus ermittelt pro Rechenschritt (d.h. pro Takt) i eine Stelle des Quotienten, indem der Zähler von der größten Stelle $Z(n - 1)$ bis zur kleinsten Stelle $Z(0)$ durchlaufen wird. Dabei wird immer die aktuelle Stelle $Z(i)$ in den Rest geschoben, sodass der neue Rest im binären $R' = R \cdot 2 + Z(i)$ ist. Immer wenn der Rest größer wird als der Nenner, ist das Ergebnis der Division größer Null. Der neue Rest R'' wird durch Subtraktion mit dem Nenner gebildet: $R'' = R' - N$. Ist eine Subtraktion möglich, wird der Quotient an der Stelle i zu 1 ($Q(i) = 1$). Ist eine Subtraktion nicht möglich, ist $Q(i) = 0$. Es gilt dabei aber zu beachten, dass alle Schritte innerhalb der Schleife in einem Takt ausgeführt werden können, da es sich bei der Komponente um eine digitale Schaltung handelt.

3.2 Takterzeugung

Da die Einzelkomponenten des Funktionsgenerators in verschiedenen Geschwindigkeiten arbeiten, braucht es Komponenten für das Clock-Management.

3.2.1 Clock-Enable

Um aus dem Systemtakt Takte mit niedrigerer Frequenz zu erzeugen, wird die Komponente Clock-Enable verwendet. Der Takt wird geteilt, indem ein sogenanntes Enable-Signal $\overline{\text{SCLK_EN}}$ erzeugt wird, das die jeweils nte steigende Flanke des Systemtakts mit low maskiert. Der Eingang $\overline{\text{CE}}$ der Komponente, die im erzeugten Takt arbeiten soll, wird an $\overline{\text{SCLK_EN}}$ angeschlossen, so dass die Komponente nur dann aktiv ist, wenn eine steigende Flanke detektiert wurde und $\overline{\text{CE}}$ low ist. Das Timingdiagramm in Abbildung Abb. 3.2 verdeutlicht, auf welche Taktzyklen die angeschlossene Komponente reagiert. Der große Vorteil dieser Methode liegt darin, dass jede Komponente weiterhin direkt an den Systemtakt angeschlossen ist und dieser somit nicht durch zwischengeschaltete Komponenten verzögert wird.

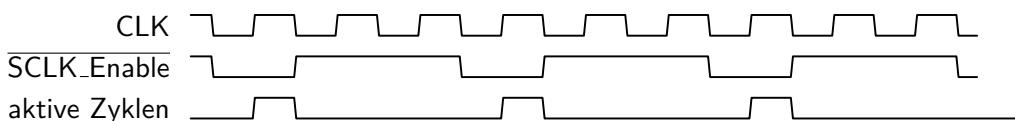


Abbildung 3.2: Beispielhaftes Timing-Diagramm. Jeder vierte Taktzyklus wird durch $\overline{\text{CLK_Enable}}$ aktiviert.

3.3 Funktionen

Die Herzstücke des Funktionsgenerators bilden seine Funktionskomponenten. An ihren Ausgängen liegen die von ihnen berechneten Werte an, von denen einer zum

in Abschnitt 3.5 beschriebenen DAC-Konverter per Multiplexer weitergeleitet wird. Bis auf die Konstante verfügen alle Komponenten, neben den üblichen CLK und \overline{CE} Eingängen, über folgende Anschlüsse:

- **cyc_ticks**: Eingang, dieser Bit-Vektor legt die Periodendauer einer Funktionskomponente fest.
- **high**: Eingang, dieser Bit-Vektor legt den maximalen Wert des Komponentenausgangs fest.
- **low**: Eingang, dieser Bit-Vektor legt den minimalen Wert des Komponentenausgangs fest.
- **y_out**: Ausgang, Bit-Vektor, der den digitalen Funktionswert, der zum DAC geschickt wird, repräsentiert

Alle Komponenten außer der Konstante verfügen über einen Zähler und eine Clock-Enable-Komponente, die die Geschwindigkeit des Zählers steuert. Darüber hinaus können sie noch über drei generische Größen konfiguriert werden:

- **data_width**: legt die Bitbreite des **high**, **low** und **y_out** Signals fest. Bei allen Funktionen ist diese auf zwölf eingestellt, da es sich beim DAC-Wandler um einen 12-Bit-Konverter handelt.
- **clk_width**: legt die Bitbreite von **cyc_ticks** und **thresh** fest. Diese muss größer als **data_width** sein. Die **clk_width** legt fest, welche Periodendauer maximal erreicht werden kann, da sie den maximal möglichen Zählerstand begrenzt.
- **clk_ticks_per_count**: Dies ist der Teilungsfaktor zwischen dem angelegten Takt und dem Takt, mit dem der interne Zähler hochzählt.

3.3.1 Konstante

Die konstante Funktion ist die einfachste der vier Funktionskomponenten. Sie gibt lediglich den an ihr anliegenden high-Wert auf ihrem Ausgang aus. Sie verfügt darüber hinaus noch über den Eingang \overline{CE} , der bewirkt, dass der Ausgang asynchron auf **low** gesetzt wird.

3.3.2 Rechteck

Die Rechteckfunktion verfügt über einen Eingang **thresh**, der mit dem Stand des internen Zählers verglichen wird. Ist der Zähler größer als **thresh**, so wird der Ausgang auf den Wert **low** gesetzt. Ansonsten ist er auf den Wert **high** eingestellt.

3.3.3 Zick-Zack

Die Zick-Zack-Funktion besteht aus einer von **low** zu **high** ansteigenden Treppenfunktion, die anschließend wieder zu **low** abfällt. Sie erreicht dies, indem sie die Zählrichtung D ihres internen Zählers invertiert, sobald ihr Zählerwert **count** die Hälfte von **cyc_ticks** erreicht.

Der Zählstand könnte im Prinzip so an den Ausgang ausgegeben werden, jedoch ist die Bitbreite des Funktionswerts geringer als die Bitbreite des Zählstands. Dazu kommt, dass der Zähler von 0 bis **cyc_ticks**/2 zählt, während der Ausgang einen Wertebereich von **low** bis **high** hat. Darum muss der Wert des internen Zählers auf die Breite 12 Bit konvertiert werden. Allgemein lautet die Berechnung dafür:

$$y_{out} = \frac{(high - low) \cdot count}{cyc_ticks/2}$$

Für die Division sorgt der in Abschnitt 3.1.2 beschriebene Teiler. Der Zähler der Division ist das Produkt aus der 12 Bit Zahl **high – low** und der 24 Bit Zahl **count**. Die Anzahl der Stellen des Zählers ergibt sich aus der Summe der Stellen der Faktoren, also $12 + 24 = 36$. Dies ist somit die erforderliche Bitbreite für den Teiler.

3.3.4 Rampe

Die Rampenfunktion funktioniert so wie die Zick-Zack-Funktion, allerdings entfällt das Umkehren von D. Der Zähler zählt dafür bis **cyc_ticks** hoch und wird wieder auf 0 zurückgesetzt, wenn der Zählstand **cyc_ticks** erreicht. Dadurch ergibt sich das typische Sägezahnmuster. Der zusätzliche Eingang **dir** kann dazu genutzt werden, die Richtung des Flankenanstiegs umzukehren. **Dir** ist direkt mit dem Eingang D des Zählers verbunden und steuert durch die Zählrichtung die Flankensteigung.

3.4 Konfigurationsschnittstelle

Die Konfigurationsschnittstelle besteht aus einer UART-Schnittstelle und einer Instruktionsauswertung. Über die UART-Schnittstelle erfolgt der Datenaustausch zwischen Benutzer und Funktionsgenerator. Die Instruktionsauswertung übersetzt die empfangenen UART-Signale in Konfigurationsbefehle.

3.4.1 UART-Schnittstelle

Die UART-Schnittstelle beruht auf dem **Universal Asynchronous Receiver Transmitter**-Protokoll. Das Protokoll ermöglicht es, byteweise serielle Daten zu verschicken und zu empfangen. Hierfür reichen zwei Drähte aus, die jeweils eins der beiden Signale RX (Receive) und TX (Transmit) transportieren. Zum Start der Kommunikation wird die RX Leitung vom Sender von **high** auf **low** gezogen. Der Empfänger detektiert dieses Startsignal und fängt an, die nachfolgenden acht Bits zu einem Byte zusammenzusetzen. Wurde ein Byte übertragen, muss mindestens ein Stop-Bit folgen, bei

dem die Receive Leitung des Empfängers auf **high** liegt. Darauf kann, je nach Implementierung, noch ein Stop-Bit sowie ein Paritätsbit folgen. Da es zwischen dem Sender und Empfänger kein synchrones Taktsignal gibt, ist es wichtig, dass ihre Sende- und Empfangsfrequenz gleich ist. Diese Frequenz ist die sogenannte Baudrate. Im Funktionsgenerator ist sie auf 115200 Bits / s festgelegt.

Die im Generator verwendete Schnittstelle wurde aus einer Vorlage übernommen, um den Arbeitsaufwand zu verringern (vgl. [6]). Sie beinhaltet sowohl eine Empfänger- als auch eine Sender-Komponente. Die gesamte Komponente verfügt über die folgenden Ein- und Ausgänge:

- **reset**: Eingang, die Schnittstelle wird auf den Initialisierungszustand zurückgesetzt und die aktuelle Übertragung bzw. aktuelle Empfangsprozesse werden abgebrochen.
- **tx**: Ausgang, das von der Schnittstelle versendete TX-Signal
- **tx_start**: Eingang, wenn **tx_start** auf high gesetzt wird, wird mit der Übertragung von **data_in** begonnen
- **data_in**: Eingang, ein 8-Bit breites Signal, dass das zu versendende Byte enthält.
- **rx**: Eingang, hier werden die vom Nutzer an die Schnittstelle gesendeten Daten empfangen.
- **data_out**: Ausgang, ein 8-Bit breites Signal, dass das zuletzt von der Schnittstelle empfangene Byte beinhaltet.
- **rx_uart_rdy**: Ausgang, dieses Signal zeigt an, wenn ein komplettes Byte empfangen wurde und bereit ist, gelesen zu werden.

3.4.2 Instruktionsauswertung

Die vom Nutzer gesendeten Bytes werden in einem vier Byte großen Schieberegister gespeichert. Das erste der vier Byte repräsentiert das Befehlsbyte, das steuert, welcher Befehl ausgeführt wird. Die folgenden drei Byte sind die Argumente des Befehls. Beispielsweise kann der **high**-Wert der Funktionen mit dem hexadezimalen Befehl **0x01000FFF** auf das Maximum der Ausgangsspannung gesetzt werden. Dabei ist darauf zu achten, dass für das Argument nur der Wert der Bits 0 bis 11 verwendet wird (Bit Null ist das LSB). Die Bits 12 bis 23 werden ignoriert.

Die Zykluszeit des Signals ist das Produkt aus den eingestellten **cyc_ticks** und der Zykluszeit T_{count} des internen Zählers. Dieser wird mit einem 68tel des Systemtakts $f_{sys} = 100MHz$ betrieben. Somit berechnet sich die eingestellte Frequenz nach Gleichung (3.2).

$$f = \frac{1}{T_{count} \cdot cyc_ticks} = \frac{f_{sys}}{68 \cdot cyc_ticks} = \frac{1,470588MHz}{cyc_ticks} \quad (3.2)$$

Die Ausgangsspannungen *high* und *low* berechnen sich aus den Bitvektoren **high** und **low** und der Referenzspannung $V_{ref} = 3,3V$ nach Gleichung (3.3) und Gleichung (3.4).

$$high = \frac{V_{ref} \cdot \mathbf{high}}{2^{12} - 1} \quad (3.3)$$

$$low = \frac{V_{ref} \cdot \mathbf{low}}{2^{12} - 1} \quad (3.4)$$

Der *high*- und *low*-Anteil des Rechtecksignals kann über den dutycycle eingestellt werden. Die Berechnung dieser Anteile findet sich in Gleichung (2.1) und Gleichung (2.2).

Die aktuell ausgegebene Funktion kann über den Befehl **SETWVFRM** eingestellt werden. Dabei entscheiden die letzten beiden Bits, welche Funktion ausgewählt wird. Welches Bitmuster zu welcher Funktion gehört, zeigt Tabelle 3.1.

Bitmuster	00	01	10	11
Funktion	Konstante	Rechteck	Zick-Zack	Rampe

Tabelle 3.1: Die Bitmuster des **SETWVFRM** Befehls und die zugehörigen Funktionen.

In Tabelle 3.2 sind alle Befehle, ihre Funktion und die Position der Argumente im Speicher beschrieben.

Um die Konfiguration zu erleichtern, liegt dem Quellcode ein Python-Script bei, dass die Klasse **FuncGenUART** enthält. Mit ihr kann der Generator auch mit SI-Einheiten konfiguriert werden.

Befehlsname	Hex-Code	Argumentbits	Funktion
SETCYCTICKS	0x01	23 - 0	ändern der Zykluszeit der aktuellen Funktion
SETHIGH	0x02	11 - 0	ändern des high Werts
SETLOW	0x03	11 - 0	ändern des low Werts
SETDUTYCYCLE	0x04	7 - 0	ändern des dutycycles der Rechteckfunktion
SETWVFRM	0x05	1 - 0	ändern der Funktion
SETDIR	0x06	0	ändern der Richtung der Rampenfunktion

Tabelle 3.2: Befehlssatz inklusive Funktion der Befehle.

3.5 DAC-Konverter

Um den digital berechneten Ausgangswert in ein analoges Signal umzuwandeln, braucht es eine Komponente, die auf dem Basys 3-Board noch nicht vorhanden ist.

Hier kommt der digital zu analog Wandler PmodDA2 der Firma digilent zum Einsatz. Dieser DAC (“Digital to Analog Converter”) verfügt über zwei DAC121S101-ICs von Texas Instruments die als jeweils ein Kanal die seriell empfangenen zwölf Bit Werte in eine analoge Spannung umwandeln (vgl. [2], [5]). Von diesen Kanälen sind zwei im Funktionsgenerator implementiert. Es wird aber zunächst nur einer der Kanäle verwendet.

Der Chip verfügt über ein Kommunikationsprotokoll, das ähnlich zum SPI-Protokoll (“Serial Peripheral Interface”) ist. Es gibt ein **SYNC** Signal, vergleichbar mit dem **SS** Signal von SPI, ein **CLK** Signal und zwei Datenleitungen **DINA** und **DINB** für Kanal Eins und Zwei. **SYNC** und **CLK** werden vom DAC-Konverter für beide Kanäle gemanaged. **SYNC** wird auf **low** gesetzt, wenn sich der Eingangswert eines Kanals (**DATA_in_A**, **DATA_in_B**) ändert. Dann werden 16 Takte abgezählt und **SYNC** wird wieder auf **high** gesetzt. Nachdem **SYNC** für einen Taktzyklus **high** war, kann die nächste Konvertierung erfolgen. So ergeben sich in Summe 17 Takte pro Wandlung.

3.5.1 DAC-Kanal

Ein einzelner Kanal kümmert sich um die Serialisierung des anliegenden zwölf Bit Werts **DATA_in**. Ergänzend zu den zwölf Datenbits können dem gesendeten Wort noch zwei Bit für Zusatzfunktionen des Wandlers mitgeschickt werden. Der Funktionsgenerator setzt diese Bits allerdings dauerhaft auf **low**, so dass der DAC im Normalbetrieb läuft. Zusätzlich werden die ersten beiden gesendeten Bits vom DAC ignoriert, innerhalb einer Übertragung werden also 16 Bit geschickt. Die Konvertierung auf dem Pmod-Chip startet dann, wenn er 16 fallende **CLK** Flanken gezählt hat, während das **SYNC** Signal auf **low** gehalten wurde [2]. Sodann liegt am analogen Ausgang die entsprechende Spannung an.

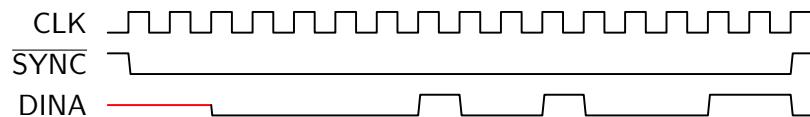


Abbildung 3.3: Signalverlauf bei der Übertragung des Werts 0x123 an den Kanal A des DACs

3.6 Clocking

Wichtig für den richtigen Ablauf ist die Taktung der Komponenten untereinander. Dazu dienen die **CE** und **CLK** Eingänge der einzelnen Komponenten. Die Komponente Clock-Enable oder andere interne Prozesse schalten die **CE** Signale in dem erforderlichen Takt ein bzw. aus. Durch das Hintereinanderschalten der Komponenten ergibt sich ein Baum aus von einander abhängigen Takten. Beispielsweise ist die Frequenz der Funktionskomponenten von der Frequenz des DAC-Konverters abhängig. Der

sogenannte Clock-Tree des Generators ist in Abb. 3.4 abgebildet.

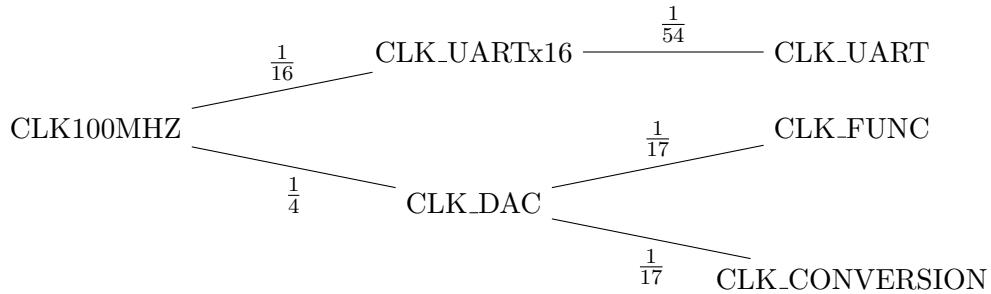


Abbildung 3.4: Clock-Tree des Funktionsgenerators.

Vom Taktsignal des Systemtakts CLK100MHZ leiten sich folgende Signale ab:

- CLK_UARTx16: Dieses Taktsignal besitzt mit $115200 \frac{Bit}{s} \cdot 16 = 1,84 \frac{MBit}{s}$ die 16 Fache Frequenz der Baudrate, dies entspricht einem 54tel des Systemtakts. Es dient dazu, das eingehende Signal so fein abzutasten, dass rechtzeitig auf eine Änderung in der RX-Leitung reagiert werden kann.
 - CLK_UART: Dies ist der Takt, mit dem Bits über die UART-Schnittstelle versendet und empfangen werden. Mit $115200 \frac{Bit}{s}$ entspricht er einem 16tel des CLK_UARTx16 Takts.
- CLK_DAC: Der Takt des DAC-Konverters ist laut Datenblatt auf maximal 30MHz beschränkt [2]. Da eine ganzzahlige Teilung des Systemtakts erforderlich ist, ist die maximale Frequenz, mit der der DAC am Basys 3 Board betrieben werden kann $\frac{f_{sys}}{4} = \frac{100MHz}{4} = 25MHz$.
 - CLK_CONVERSION: Eine Konvertierung von digital zu analog dauert 17 Takte, wie bereits in Abschnitt 3.5.1 beschrieben wurde. Damit beträgt der Takt, mit dem Konvertierungen erfolgen, ein 17tel des CLK_DAC Takts.
 - CLK_FUNCOUNT: Der interne Takt der Zähler in den Funktionsbausteinen läuft im selben Takt wie CLK_CONVERSION, sodass ein neuer Ausgangswert aus dem Zählstand errechnet und dieser dann konvertiert werden kann.

4 Funktionstest

Nach der Implementierung des zuvor geschilderten Konzepts wird ein Funktionstest durchgeführt. Dazu werden zunächst die theoretischen Grenzen der Konfiguration getestet und danach die tatsächlichen Ausgabewerte mit den theoretischen verglichen. Besonders interessant ist hierbei, in welchem Frequenzbereich der Generator zuverlässig funktioniert.

4.1 theoretische Limitierungen

Um den praktischen Nutzen des Funktionsgenerators einzuschätzen, werden die Grenzen der einstellbaren Frequenz, die Auflösung und der Spannungsbereich berechnet. Für die Spannung ergeben sich diese Werte aus dem Datenblatt des eingesetzten DACs. Dieser kann in einem Bereich von 0 bis 5,5 V eingesetzt werden, wobei die Referenzspannung 2,7 V nicht unterschreiten darf [5]. Für den Betrieb auf dem Basys 3-Board läuft der Spannungsbereich von 0 bis 3,3 V, da hier die Ausgangsspannung des Boards der limitierende Faktor ist. Nachfolgend werden noch der Frequenzbereich und die Auflösung bestimmt.

4.1.1 Frequenzbereich

Der Systemtakt f_{sys} des Generators beträgt 100 MHz. Der Frequenzbereich der Funktionen, die er ausgeben kann, reicht von ca. 0,0877 Hz bis zu ca. 735 kHz für die Rampen- und Rechteckfunktion. Für die Zick-Zack-Funktion beträgt f_{max} nur die Hälfte, also ca. 365 kHz.

$$f_{count} = \frac{f_{sys}}{68} \quad (4.1)$$

$$f_{max} = \frac{f_{count}}{2} \quad (4.2)$$

$$f_{min} = \frac{f_{count}}{2^{clk_width} - 1} \quad (4.3)$$

Die Frequenz f_{count} ist die Frequenz mit der der interne Zähler der Funktionsbausteine hochzählt. Er beträgt ein 68tel des Systemtakts f_{sys} (siehe Gleichung (4.1)). Die minimale Frequenz f_{min} errechnet sich aus dem maximalen Zählstand, der wiederum abhängig ist von seiner Bitbreite `clk_width` (siehe Gleichung (4.3)). Die maximale Frequenz ergibt sich aus dem Shannon'schen Abtasttheorem, nach dem die

minimale Abtastfrequenz eines Signals doppelt so groß sein muss, wie die Frequenz des abgetasteten Signals. In diesem Fall entspricht die Abtastfrequenz f_{count} und das abgetastete Signal dem Ausgangssignal, woraus folgt, dass das ausgehende Signal nur halb so groß sein kann, wie f_{count} [4]. Damit berechnet sich f_{max} nach Gleichung (4.2).

4.1.2 Auflösung

Die Auflösung des analogen Ausgangssignals hängt sowohl von der Geschwindigkeit ab, mit der das digitale Signal analogisiert werden kann, als auch von der maximalen Anzahl digital darstellbarer Werte. Überschreitet die Frequenz des analogen Signals f die Grenzfrequenz f_{grenz} , so fällt die Auflösung R reziprok zu f ab (siehe Abb. 4.1). Oberhalb von f_{grenz} ist die Auflösung durch die Bitbreite des ADCs begrenzt. Da es sich um einen 12-Bit Wandler handelt, beträgt die Anzahl darstellbarer Werte und damit auch die höchste Auflösung $2^{12} - 1 = 4095$. Diesen Wert nimmt die Auflösung an, wenn die Frequenz kleiner als f_{grenz} ist (siehe Gleichung (4.4)).

$$R = \begin{cases} 4095 & f \leq f_{grenz} \\ \frac{f_{count}}{f} & f > f_{grenz} = \frac{f_{count}}{4095} = 359\text{Hz} \end{cases} \quad (4.4)$$

Konkret bedeutet das für den Funktionsgenerator, dass bei einer Amplitude von $U_{SS} = 3,3V$ und einer Frequenz von $f = 100\text{kHz}$, die Auflösung $4,54V^{-1}$ statt der maximalen Auflösung von $1241V^{-1}$ beträgt, das heißt, dass bei 100kHz 4,54 Werte statt 1241 Werte pro Volt gesampelt werden.

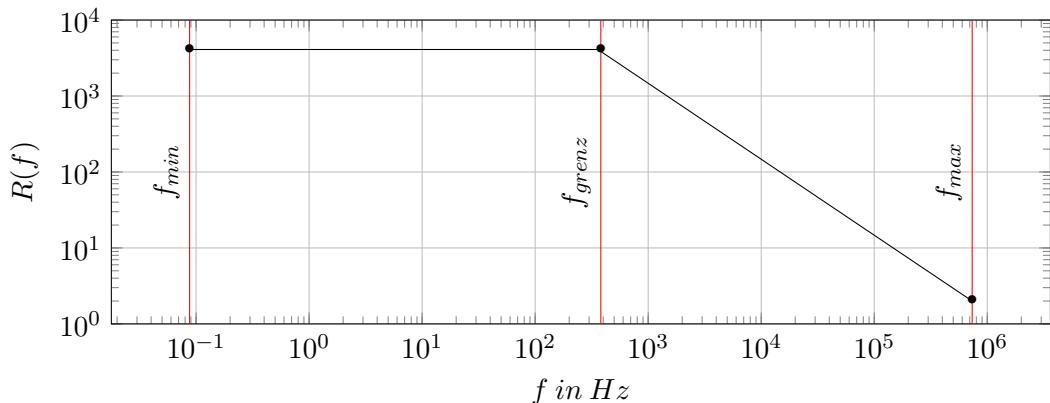


Abbildung 4.1: Doppellogarithmisches Diagramm der Auflösung $R(f)$ über den Frequenzbereich f . Die Auflösung bleibt konstant bei 4095 1/tick bis sie schließlich bei f_{grenz} anfängt zu sinken.

4.2 reales Verhalten

Nun soll das reale Verhalten des Funktionsgenerators untersucht werden. Die dazu durchgeführten Versuche sind nachfolgend geschildert.

4.2.1 Versuchsaufbau

Ein Foto des Versuchsaufbaus findet sich in Abb. 4.2. Das digitale Oszilloskop Analog Discovery 2 von digilent wird an einen Laptop angeschlossen, auf dem dann die Funktionsverläufe mit der Software digilent WaveForms angezeigt werden.

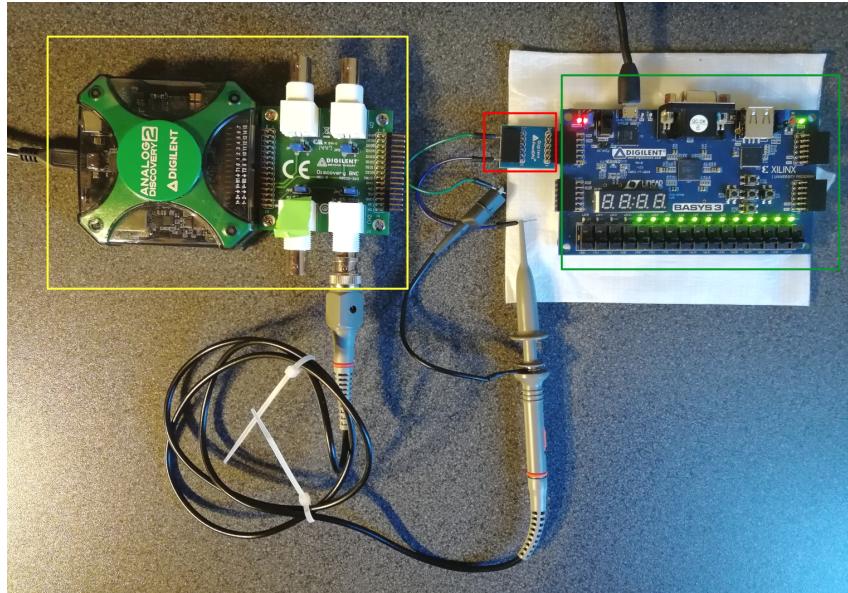


Abbildung 4.2: Versuchsaufbau zum Testen des Funktionsgenerators. Das Oszilloskop ist mittels des Discovery BNC Moduls (beide gelb umrandet) an den analog Ausgang des PmodDA2-Wandlers (rot umrandet) angeschlossen. Das Basys 3-Board (grün umrandet) wird über das angeschlossene USB Kabel mit Strom versorgt und per UART konfiguriert. Die vom Oszilloskop eingelesenen Daten werden an einen per USB angeschlossenen Laptop (nicht im Bild) verschickt. Die LEDs auf dem Board zeigen den internen digitalen Funktionswert an.

4.2.2 Versuchsdurchführung

Um zunächst die korrekte Ausgabe der Funktionsverläufe zu überprüfen, werden alle vier Verläufe nacheinander bei konstanter Frequenz $f = 100\text{Hz}$ über die UART-Schnittstelle konfiguriert und die erfassten Signale dokumentiert. Der eingestellte *low* und *high* Wert beträgt 0 bzw. 3,3 V.

Anschließend werden alle Funktionen der UART-Schnittstelle überprüft, indem der

jeweilige Befehl mit einem dazu passenden Argument abgeschickt wird.

Schließlich wird noch der Frequenzbereich anhand der Zick-Zack-Funktion untersucht. Dazu wird ein Wert knapp unterhalb von f_{min} , ($f = 0,08Hz$), und ein Wert oberhalb von f_{max} , ($f = 1MHz$), eingestellt. Dazwischen wird, von 0,1 Hz aufwärts, mit jedem Schritt die eingestellte Frequenz mit 10 multipliziert. Die Werte für *low* und *high* werden wieder auf 0 und 3,3 V gesetzt. Auffälligkeiten im Funktionsverlauf werden festgehalten und die Daten werden dann noch im CSV Format für weitere Auswertungen abgespeichert.

Um die Frequenz der Zick-Zack Funktion zu messen, werden alle Datenpunkte mit Ausgangsspannung $U < 0,5V$ betrachtet. Aus den Zeitkomponenten nahe beieinander liegender Punkte wird dann der Mittelwert gebildet. Die Differenz zweier aufeinanderfolgender Mittelwerte kann als Näherung für die Zykluszeit T betrachtet werden, aus der dann die Frequenz des Signals mit $f = 1/T$ berechnet wird.

4.2.3 Ergebnis

Zunächst werden Funktionsverläufe bei 100 Hz präsentiert (siehe Abb. 4.3).

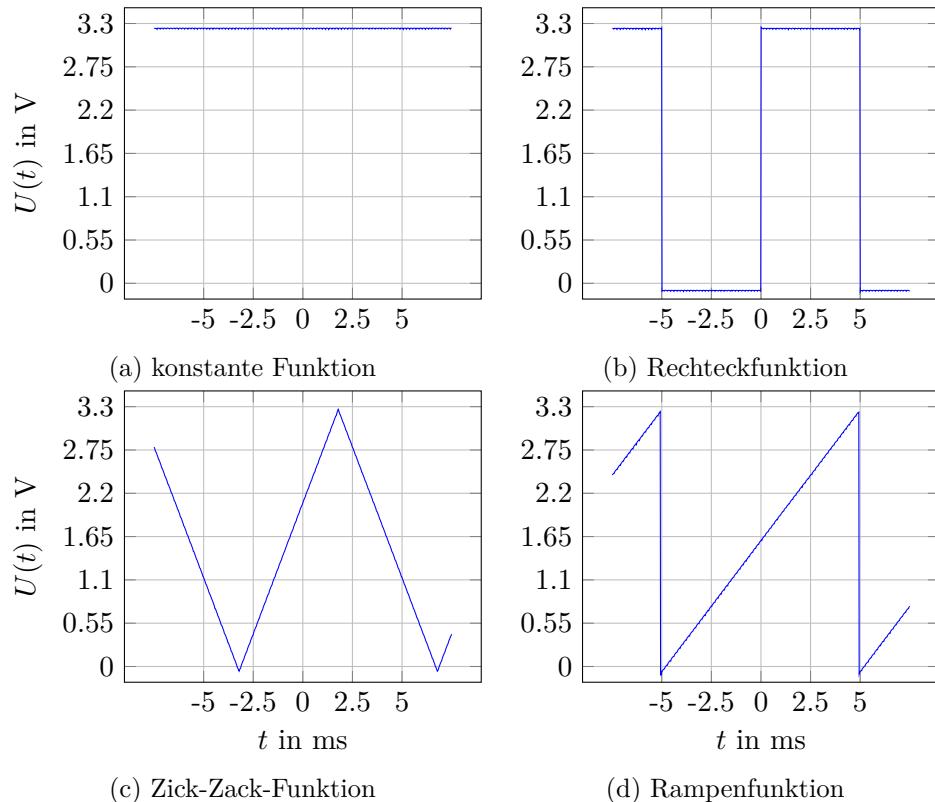


Abbildung 4.3: Die Ergebnisse des Versuchs bei $f = 100Hz$. Die konstante Funktion und die Rechteckfunktion weisen ein leichtes Rauschen auf. Ihr *low* und *high* Wert liegen dauerhaft unter 0 bzw. 3,3 V.

Die Verläufe bei $f = 100\text{Hz}$ ergaben sich auf den ersten Blick wie erwartet. Ihre Frequenz wurde mit dem Cursor-Tool der Oszilloskop Software gemessen und ergab ca. 100 Hz. Jedoch fiel auf, dass *low* und *high* nicht genau 0 bzw. 3,3 V betragen. Der Mittelwert des konstanten Signals betrug $\bar{U}_c = 3,24\text{V}$, beim Rechtecksignal lag der tiefste Wert bei $U_{sl} = -0,11\text{V}$ und der höchste bei $U_{sh} = 3,25\text{V}$, beim Zick-Zack-Signal waren es $U_{zsl} = -0,06\text{V}$ und $U_{zsh} = 3,26\text{V}$ und beim Rampensignal $U_{rl} = -0,1\text{V}$ und $U_{rh} = 3,24\text{V}$.

Der Generator ließ sich problemlos per UART konfigurieren. Alle eingegebenen Befehle führten zu der erwarteten Ausgabe am analogen Ausgang.

Beim Abtasten der Frequenz ergab sich bei Unterschreiten von f_{min} ($f = 0,08\text{Hz}$) eine wesentlich höhere Frequenz von 20,5 Hz. Im niedrigen Frequenzbereich konnten nur geringe Abweichungen von der eingestellten Frequenz gemessen werden.

Je näher f jedoch f_{max} kam, desto stärker wich die gemessene Frequenz f_{ist} von der eingestellten Frequenz f_{soll} ab. Die Messergebnisse der Frequenzmessung finden sich in Tabelle 4.1.

f_{soll}	0,08	0,1	1	10	100	10^3	10^4	10^5	$3,5 \cdot 10^5$	10^6
f_{ist}	20,5	0,100	1,01	10,1	101	999	10^4	$9,81 \cdot 10^4$	$2,94 \cdot 10^5$	-

Tabelle 4.1: Diese Tabelle stellt die eingestellten Frequenzen f_{soll} in Hz den gemessenen Frequenzen f_{ist} in Hz gegenüber. Für $f_{soll} = 10^6\text{Hz}$ konnte die Frequenz nicht bestimmt werden.

Die Verläufe ab einer Frequenz $f > 10\text{kHz}$ wiesen starke Schwankungen auf, die zu einem unsaubereren Signal führten (siehe Abb. 4.4). Je näher die Frequenz f_{max} kam, desto deutlicher wurde die begrenzte Auflösung, wie in Abb. 4.4c zu sehen ist. Außerdem ändert sich der Wert nicht sprunghaft, sondern eher entsprechend der Ladekurve eines Kondensators.

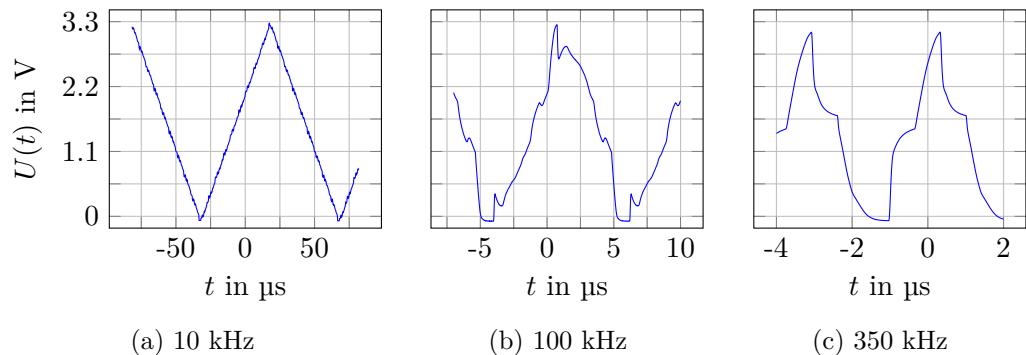


Abbildung 4.4: Signalverläufe ab 10 kHz. Während in Abb. 4.4a das Signal noch gut zu erkennen ist, ist es in Abb. 4.4b schon sehr undeutlich. In Abb. 4.4c liegt die Frequenz schließlich so nah bei f_{max} , dass die Auflösung von 4 Schritten erkennbar wird.

4.2.4 Auswertung

Der Funktionsgenerator gibt die per UART konfigurierten Signale korrekt aus. Allerdings scheinen, auch durch den DAC-Konverter, die Genauigkeit und die Bandbreite beschränkt zu sein.

Die ungenaue Ausgabe der Spannungswerte *high* und *low* könnte daher kommen, dass der Chip die Versorgungsspannung des Basys 3 Boards als Referenzspannung nutzt. Da aber mehrere Verbraucher und der Chip selbst von dieser Spannung gespeist werden, kann sie schnell ungenau werden. Ein anderer Chip mit einem weiteren Pin für eine Referenzspannung könnte die Genauigkeit erhöhen. Für einfache Signalverläufe ist sie aber ausreichend.

Stellt man die Frequenz auf $f < f_{min}$ ein, so stellt man fest, dass eine größere Frequenz als f_{min} ausgegeben wird. Dies ist damit zu erklären, dass der interne Zähler eine beschränkte Breite von 24 Bit hat. Damit beträgt sein maximaler Wert $2^{24} - 1 = 16.777.215$. Vom Konfigurationswert werden nur die letzten 24 Stellen übernommen, sodass sich der interne Wert wiederum kleiner als $2^{24} - 1$ ist. Daraus resultiert eine höhere Frequenz als der Nutzer konfigurieren wollte.

Die Frequenz zeigt sich bis $f = 10^4 Hz$ stabil, jedoch wird sie zu f_{max} hin sehr ungenau. Dies ist auf die begrenzte Geschwindigkeit des Zählers der Funktionsbausteine zurückzuführen. Es können nur Zykluszeiten eingestellt werden, die Vielfache der Zählerzykluszeit sind. Dieser Umstand fällt dann stärker ins Gewicht, wenn es nur wenige Zyklen abzuzählen gibt, was bei sehr hohen Frequenzen der Fall ist.

Auch der ungenaue Signalverlauf lässt sich teilweise mit der begrenzten Zählergeschwindigkeit und der daraus resultierende sinkenden Auflösung erklären. Jedoch hätte der Verlauf immer mehr die Form einer Treppe annehmen müssen, da die Auflösung mit steigender Frequenz abnimmt und die Änderung der Spannung pro Konvertierung größer wird. Eine Ursache für dieses Verhalten kann nicht eindeutig bestimmt werden. Es könnte daher kommen, dass der DAC-Konverter nicht ausreichend Zeit zur Konvertierung hat. Andere Fehlerquellen könnten der Messaufbau oder ein Fehler beim versenden der Digitalwerte vom FPGA an den Konverter sein. Weitere Untersuchungen, eventuell mit einem hochwertigeren Oszilloskop, könnten hier für Erkenntnis sorgen.

5 Fazit

Es wurde erfolgreich ein digitaler Funktionsgenerator auf dem Basys 3 Board implementiert. Dieser kann vier verschiedene Funktionen ausgeben und über eine UART Schnittstelle konfiguriert werden.

Das dem Generator zugrundeliegende Konzept und das Zusammenspiel der Einzelkomponenten wurde erläutert. Auch das interne Clock-Management wurde geschildert.

Die theoretischen Grenzen der Auflösung und der Frequenz wurden aufgezeigt. Dariüber hinaus konnte seine Funktionstüchtigkeit in dem Frequenzbereich 0,1 Hz bis 10 kHz bewiesen werden. Alle Frequenzen unterhalb von f_{min} führen zu einer höheren Ausgangsfrequenz als der gewünschten. Zwischen 10 kHz und f_{max} wird das Ausgangssignal unsauber und oberhalb von f_{max} ist eine zuverlässige Ausgabe nicht mehr möglich. Warum das Signal oberhalb von 10 kHz derart ungenau wird, konnte teilweise erklärt werden. Hier sollten jedoch weitere Untersuchungen angestrebt werden, um die Fehlerursache vollständig zu klären.

Die Ausgangsspannung entspricht nicht ganz der eingestellten Spannung. Eine bessere Referenzspannung könnte aber für einen saubereren Ausgangspegel sorgen. Allerdings wurde die Korrektheit des Ausgangspegels bis jetzt nur für die Spannung 0 und 3,3 V untersucht. Um ein vollständigeres Bild der Genauigkeit zu bekommen, sind weitere Nachforschungen nötig.

Es wurde gezeigt, dass die Konfiguration per UART-Schnittstelle funktioniert. Außerdem wurde der Befehlssatz des Funktionsgenerators dokumentiert, sodass andere Entwickler und Nutzer mit dem Generator interagieren können.

6 Ausblick

Neben den im Fazit genannten weiteren Untersuchungen gibt es noch mehrere Aspekte des Funktionsgenerators, bei dem sich weitere Forschungs- und Entwicklungsarbeit lohnen könnte.

Durch die Implementation der Funktionskomponenten als Bausteine ist es relativ leicht, die möglichen Funktionsformen zu erweitern. Z.B. könnte noch eine Sinusfunktion hinzugefügt werden. Theoretisch könnte auch ein nicht-periodisches Signal, wie ein zeitversetzter Sprung hinzugefügt werden.

Außerdem kann die UART-Schnittstelle noch um weitere Features ergänzt werden. Es wäre beispielsweise denkbar, die gegenwärtigen Funktionsparameter über den Transmitter an den User zurück zu schicken, sodass dieser sie leichter kontrollieren kann. Dazu müsste auch die Konfigurationsschnittstelle um Befehle zur Rückgabe der Funktionsparameter erweitert werden.

Darüber hinaus könnte auch noch der zweite Kanal auf dem DAC-Konverter genutzt werden um zwei verschiedene Signale gleichzeitig auszugeben. Zusätzlich könnten die Zusatzfunktionen des Konverters genutzt werden, um den Konverter in den Energiesparzustand zu versetzen. Es wäre denkbar, einen entsprechenden Befehl in die Konfigurationsschnittstelle einzubauen.

Abschließend fehlt auch noch der Test in einer realen Anwendung, z.B. einem Trigger für eine Fotokamera, die in einer bestimmten Frequenz Bilder aufnehmen soll.