Projeto em RTL com BO+BC

Prof. Ilan Sousa Correa

Universidade Federal do Pará (UFPA)

Instituto de Tecnologia (ITEC)

Faculdade de Eng. da Computação e Telecomunicações (FCT)

Introdução

O que estudamos até agora

- Projeto de circuitos combinacionais
 - o Aulas 1.2, 1.3, 1.5, 1.8
 - Captura do comportamento a partir de equações lógicas ou tabelas-verdade
- Projeto de circuitos sequenciais
 - o Aula 1.6 e 1.7
 - O Captura do comportamento e modelagem/implementação como máquinas de estados
- Na aula de hoje
 - O Criação e implementação de processadores para aplicações específicas

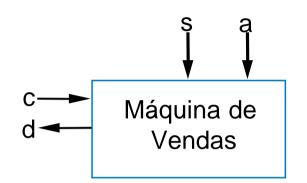
Resumo dos passos para projeto em RTL com BO+BC

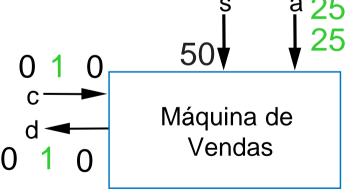
	Passo	Descrição					
Passo 1	Obtenha uma máquina de estados de alto nível	Descreva o comportamento desejado do sistema na forma de uma máquina de estados de alto nível. Essa máquina consiste em estados e transições. A máquina de estados é de "alto nível" porque as condições para as transições e as ações dos estados são mais do que simplesmente operações booleanas envolvendo os bits de entrada e de saída.					
Passo 2	Crie um bloco operacional	Partindo da máquina de estados de alto nível do passo anterior, crie um bloco operacional capaz de realizar as operações que envolvem dados.					
Passo 3	Conecte o bloco operacio- nal a um bloco de controle	Conecte o bloco operacional a um bloco de controle. Conecte tambér entradas e saídas booleanas que são externas ao bloco de controle.					
Passo 4	Obtenha a FSM do bloco de controle	Converta a máquina de estados de alto nível na máquina de estados finitos do bloco de controle (FSM). Para isso, substitua as operações que envolvem dados por sinais de controle, que são ativados ou lidos pelo bloco de controle.					

Máquina de vendas de refrigerante

- c: entrada de um bit que indica inserção da moeda
- a: entrada de 8 bits que indica o valor detectado da moeda
- s: entrada de 8 bits que indica o valor do refrigerante

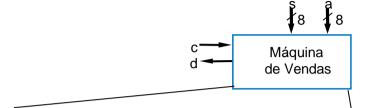
 d: saída de um bit que libera uma garrafa quando a soma das moedas inseridas é maior que s





Passo 1: Captura do comportamento

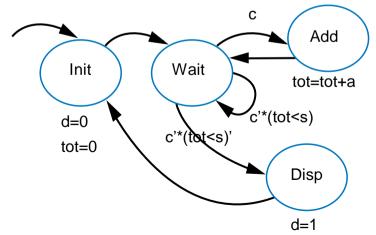
- Registrar "tot" para guardar a soma
- Estado Init: d=0, tot=0
- Estado Wait: aguarda moeda
 - Quando uma moeda é inserida vai para o estado Add
 - O Se tot >= s, vai para Disp
- Estado Add: tot = tot + a
 - Atualiza a soma e volta ao Wait
- Estado Disp: d=1
 - Retorna para Wait



Entrada: c (bit), a (8 bits), s (8 bits)

Saída: d (bit)

Registradores: tot (8 bits)



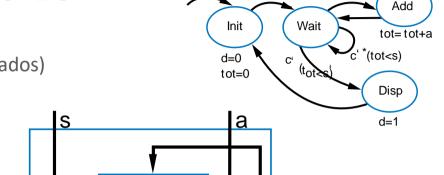
Passo 2: Criação do Bloco Operativo (Caminho de dados)

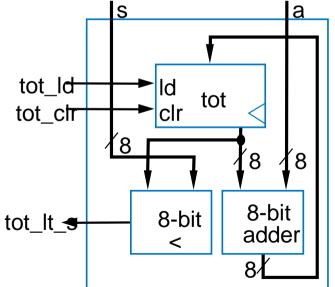
- Registrador tot
- Comparador de 8 bits (s < tot)
- Somador de 8 bits (tot = tot + a)
- Interconexão dos componentes
- Sinais de controle

Entradas: c (bit), a(8 bits), s (8 bits)

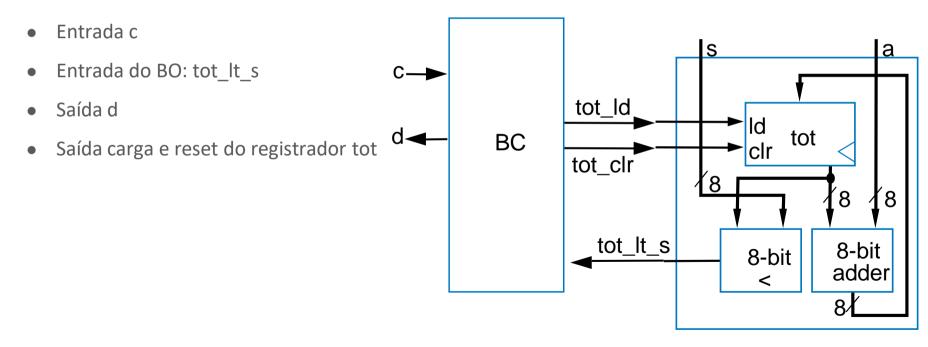
Saidas : d (bit)

Registradores: tot (8 bits)





Passo 3: Conexão do BO ao Bloco de Controle



Passo 4: Projeto da máquina de estados

- Até então estávamos usando operações de alto nível no BC
- Este passo consiste na atualização para indicar os sinais

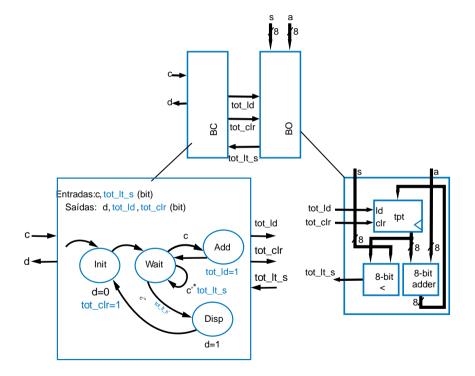
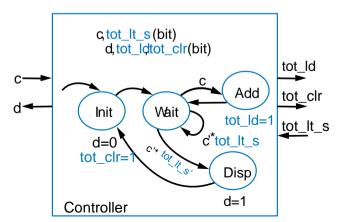


Tabela de estados, transição e saídas

- Até então estávamos usando operações de alto nível no BC
- Este passo consiste na atualização para indicar os sinais



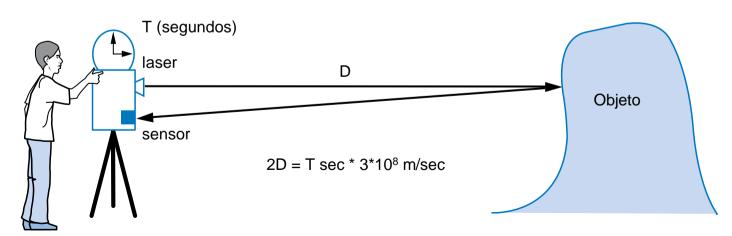
	s1	s0	С	tot_lt_s	n1	n0	d	tot_ld	tot_clr
	0	0	0	0	0	1	0	0	1
.=	0	0	0	1	0	1	0	0	1
Init	0	0	1	0	0	1	0	0	1
	0	0	1	1	0	1	0	0	1
	0	1	0	0	1	1	0	0	0
₩	0	1	0	1	0	1	0	0	0
Wait	0	1	1	0	1	0	0	0	0
	0	1	1	1	1	0	0	0	0
p	1	0	0	0	0	1	0	1	0
Add	• • •			• • •					
Disp	1	1 •	0	0	0	0	1	0	0

Segundo Exemplo de BO+BC

Medidor de distâncias a laser

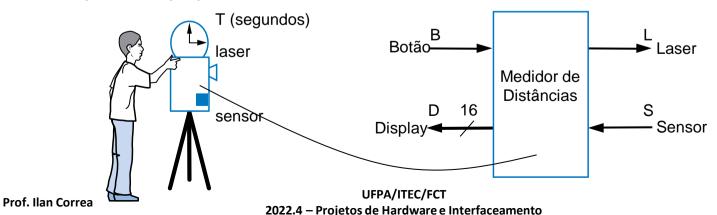
Prof. Ilan Correa

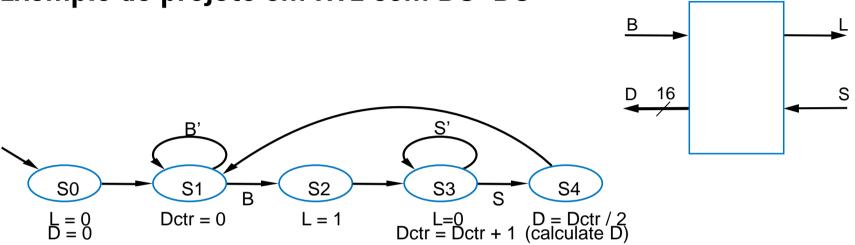
- A luz do laser viaja na velocidade de 3*10^8 m/s
- A distância pode ser calculada como D = T (s) * 3 * 10^8 (m/s) / 2



Medidor de distâncias a laser

- B: entrada para indicar o comando de início da medição
- L: saída para ativar o laser
- S: entrada indicando detecção do sinal refletido
- D: saída para o display

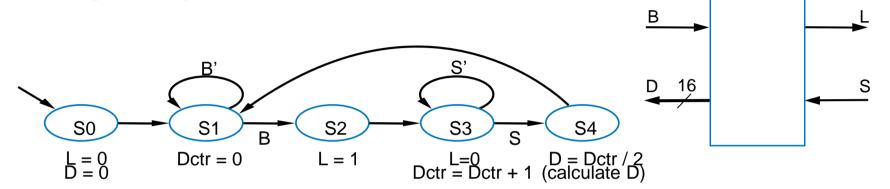


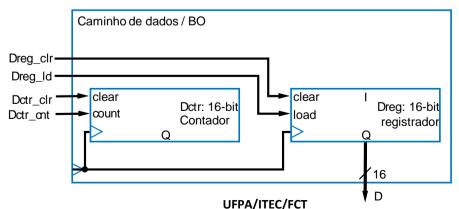


Estado Inicial Laser desligado Display zerado **Aguarda botão** Laser desligado Display zerado Aciona laser Laser ligado Display zerado

Aguarda reflexão Laser desligado Display zerado

Dctr utilizado para contar o número de ciclos de clock Assumindo que a frequência do clock é de 3*10^8 Hz, o número de ciclos de clock indica a distância em metros



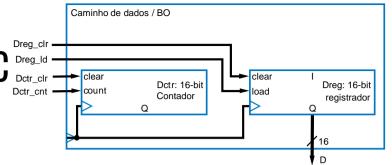


Contador crescente + um registrador

Prof. Ilan Correa

2022.4 – Projetos de Hardware e Interfaceamento

Exemplo de projeto em RTL com BO+BC Detr_clr



Inputs: B, S Outputs: L, Dreg_clr, Dreg_ld, Dctr_clr, Dctr_cnt B' S' В S S1 S2 S0 S3 S4 L = 0L = 0L = 0L = 0I = 1 $Dreg_clr = 1$ $Dreg_clr = 0$ $Dreg_clr = 0$ $Dreg_clr = 0$ $Dreg_clr = 0$ $Dreg_Id = 1$ Dreg Id = 0Dreg Id = 0Dreg Id = 0Dreg Id = 0 $Dctr_clr = 0$ Dctr clr = 1Dctr clr = 0Dctr clr = 0Dctr clr = 0Dctr cnt = 0Dctr cnt = 0Dctr cnt = 0Dctr cnt = 1Dctr cnt = 0(load D reg with Dctr/2) (laser off) (clear count) (laser on) (laser off)

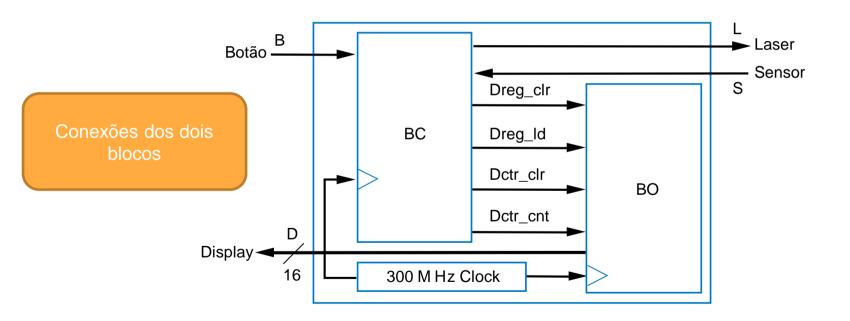
Todos os sinais de controle necessários

Pode-se adotar a simplificação de mostrar somente os sinais que mudam de um estado para outro ou os que sejam importantes naquele estado.

(stop counting)

(count up)

(clear D reg)



Terceiro Exemplo de BO+BC

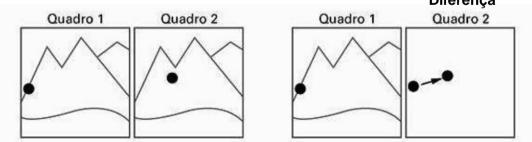
Um pouco mais de complexidade – compressão de vídeo

Soma de diferenças absolutas

- Um vídeo digitalizado consiste de uma sequência de imagens, chamadas quadros
- Por sua vez, a imagem é composta por pixels, e os pixels por componentes R, G e B
- Suponhamos que um vídeo tenha resolução de 300 x 400 pixels
- Sem compressão, cada quadro resulta em aproximadamente 360 MB (300x400x3)
 - Um vídeo 10 minutos com 24 quadros por segundo resulta em ~5GB
- Desta forma, é mandatório o emprego de compressão para viabilizar aplicações de vídeo digital

Soma de diferenças absolutas

- Uma possível solução: quadro sucessivos têm muita similaridade
 - O Envia-se, então, um quadro base, seguido apenas da diferença que os próximos quadros terão daquele
 - Resulta em perda de qualidade, mas pode-se tornar a perda praticamente imperceptível pelo envio frequente de quadros base
 - Havendo um mudança significativa de um quadro para outro, não é possível enviar somente a Somente Diferença



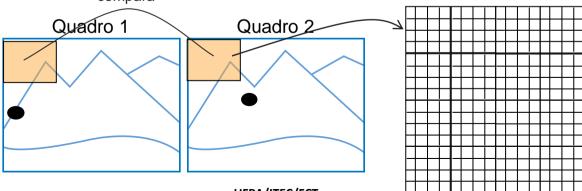
Soma de diferenças absolutas

- Estimação rápida viabilidade do envio somente da diferença
- Algoritmo soma das diferenças absolutas
 - Para cada pixel do quadro 1, computa-se a diferença entre esse pixel e o pixel correspondente no quadro 2
 - Soma-se, então, os módulos dessas diferenças
 - \circ soma = soma + abs(A[i]-B[i])
- Na prática, os quadros serão divididos em segmentos menores

Soma de diferenças absolutas

- Na prática, os quadros serão divididos em segmentos menores
 - Compara-se blocos correspondentes de 16x16
 - Calcula-se a SDA para o bloco

O Se a SDA for maior do que um limiar para algum bloco, então, não pode-se utilizar a diferença entre os quadros

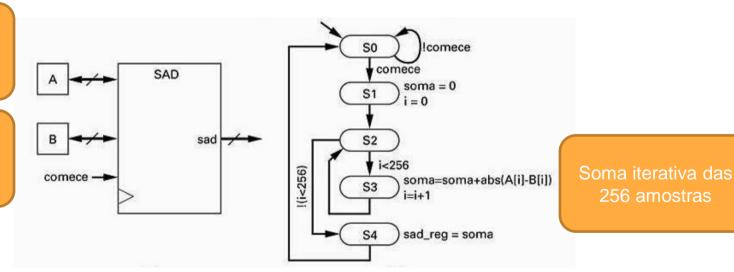


Soma de diferenças absolutas

Exemplo de BO + BC para cálculo da SDA de um bloco de 16x16

A e B são 3x256 bytes correspondentes aos 16x16 pixels (R,G e B)

São lidos 3 bytes (R, G



256 amostras

Soma de diferenças absolutas

Exemplo de BO + BC para cálculo da SDA de um bloco de 16x16

