## TimeQuest для чайников.

Денис Шехалев shdv@micran.ru diod2003@list.ru

## TimeQuest для чайников. Часть 1 (Введение)

В свое время фирма Altera, желая быть ближе к народу (удобство работы в ее софте это большой плюс), создала инструмент под названием Timing Analyzer. Было все просто, прописал тактовые частоты проекта и нажал run для анализа. Но проекты становились все сложнее, частоты все выше, а количество частот в проекте все больше, возможностей Timing Analyzer стало не хватать.

Нужен был более гибкий инструмент задания ограничений и их учета при имплементации проекта. И такой инструмент нашелся у синопсиса. Это скрипты констрейнов для проекта. Для анализа проектов на основе данных скриптов и появился TimeQuest.

С этого момента произошло разделение Timing Analyzer на Classic Timing Analyzer и TimeQuest Timing Analyzer. Сама фирма Altera не рекомендует использовать Clasic TA, потому как качество синтеза и анализа с этим анализатором хуже. Более того, для новых семейств ПЛИС возможности выбора Classic TA нет.

Очень часто от начинающих и не только альтероидов можно слышать реплики "Зачем мне TimeQuest, он такой сложный" или "Помогите разобраться, как он работает". Что могу сказать таким людям? Времена задания одной цифры в красивом ГУЙ прошли, нужно учиться писать скрипты для TimeQuest. А если хотите еще большего хардкора, то поработайте с Xilinx и его скриптами %).

Итак, начнем с азов.

Все констрейны для TimeQuest пишутся в файле с расширением \*.sdc. Altera не стала изобретать велосипед и выбрала Synopsys Design Constraint формат. Этот формат представляет собой TCL скрипт, в котором констрейны прописываются с помощью предопределенных команд. Как вы увидите, в этом нет ничего сложного.

Рассмотрим простой фпгашный проект HelloWorld:

```
module hello (input clk, output led);

logic [31:0] cnt;

always_ff@(posedge clk) begin
cnt <= cnt + 1'b1;
led <= cnt[31];
end

endmodule
```

Как мы видим в этом проекте всего 2 порта: клок и светодиод. Нам нужно задать ограничения на тактовую частоту и описать, как анализировать вывод светодиода. Для этого создаем файл hello.sdc.

Клоки описываются с помощью команды *create\_clock*, полный формат которой можно посмотреть в хендбуке на квартус. Пусть у нас используется генератор с частотой 10МГц.

```
create clock -period 10MHz -name {clk} [get ports {clk}]
```

Видите, ничего сложного: надо указать частоту, логическое имя клока и место источник этого клока (в данном случае это порт ПЛИС).

Так ли важно в этом примере, какова задержка вывода сигнала на светодиод? Естественно нет, поэтому нужно описать его как путь, который анализировать не нужно.

```
set_false_path -from [get_clocks {clk}] -to [get_ports {led}]
```

Я написал, что анализировать путь от триггера, который тактируется логическим клоком clk, до порта фпга led не нужно, ничего сложного.

На этом создание файла констрейнов, для одночастотного проекта типа "мигание светодиодом" закончено. Как видите, скрытых таинств нет %).

# TimeQuest для чайников. Часть 2 (TimeQuest лицом к лицу)

В предыдущей части мы рассмотрели самый простой проект для ПЛИС, который только может быть. Перед тем как перейти к более сложным проектам надо освоить инструмент, о котором идет речь. Эта часть посвящена основам временного анализа с помощью TimeQuest.

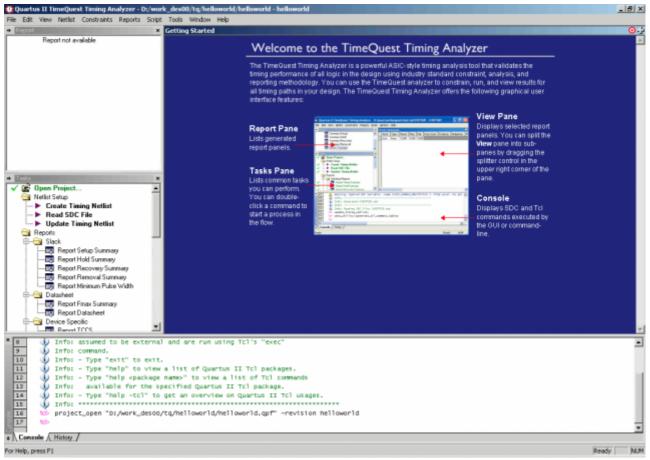
TimeQuest это программа для проверки выполнения временных ограничений, заданных в sdc файле констрейнов. Вот тут возникает первое правило TimeQuest a:

Если TimeQuest panopmyem вам об отсутствии ошибок, то не надо обольщаться что все хорошо. Может быть, вы просто не задали часть временных ограничений.

T.e. первое отличие от Classic TA в том, что TimeQuest проверяет только те ограничения, которые вы задали. Поэтому при написании sdc файла внимательно читайте предупреждения, которые он вам выдает.

С TimeQuest можно работать в двух режимах: графическом и консольном. В консольном режиме все sdc команды вводятся в консоли, а результаты могут быть просмотрены как в консоли, так и в специальных окнах. Но фирма Альтера позаботилась о пользователях и снабдила TimeQuest ГУЙ интерфейсом, с помощью которого можно не зная полного синтаксиса sdc команд, работать с той же эффективностью. Это относиться не только к командам анализа, но и к командам задания самих констрейнов.

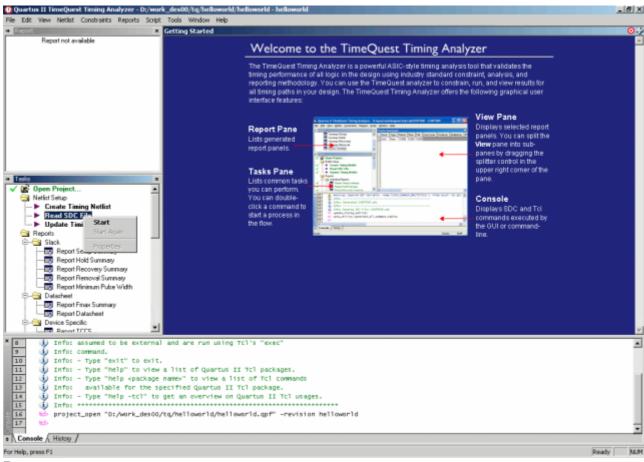
Итак, собираем наш проект HelloWorld. Запускаем TimeQuest. Видим несколько окон.



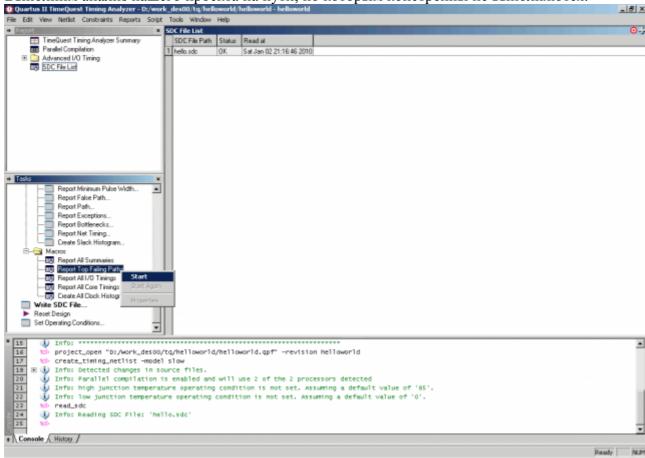
В окне Getting Started мы видим подсказку:

- 1. Tasks Pane окно команд. В этом окне перечислены основные команды временного анализа.
- 2. Report Pane окно логов. В этом окне отображаются закладки отчетов о временном анализе.
- 3. View Pane окно отображения путей. В этом окне будут перечислены пути, которые использовались при анализе, а также отчеты об этих путях.
  - 4. Консоль

Временной анализ возможен только по уже существующему нетлисту. Для анализа нужно загрузить нетлист и соответствующий ему sdc файл. С помощью правой кнопки мыша загружаем их.



Выполним анализ нашего проекта на пути, по которым констрейны не выполняются.



В консоли мы видим, какие команды выполнялись и их результат.

```
Info: Reading SDC File: 'hello.sdc'
```

```
update timing netlist
```

Critical Warning: The following clock transfers have no clock uncertainty assignment. For more accurate results, apply clock uncertainty assignments or use the derive clock uncertainty command.

```
Critical Warning: From clk (Rise) to clk (Rise) (setup and hold)
```

```
qsta utility::generate top failures per clock "Top Failing Paths" 200
```

*Info: No fmax paths to report* 

*Info: No fmax paths to report* 

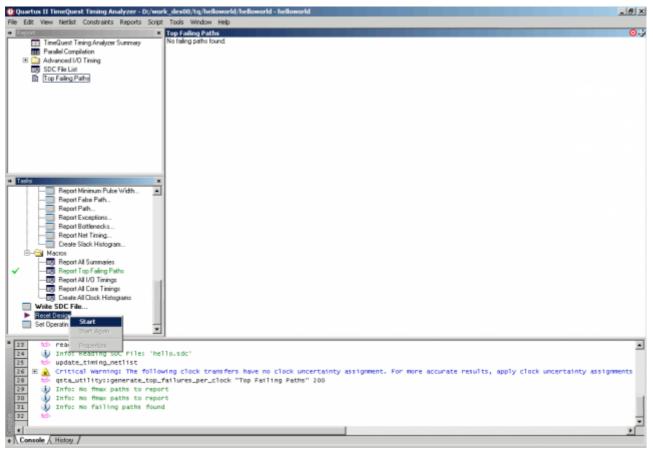
*Info: No failing paths found* 

Разберем по полочкам, что все это значило. Для анализа TimeQuest применил загруженные в него констрейны к нетлисту (команда *update\_timing\_netlist*). Потом он обнаружил, что перечисленные констрейны не позволяют ему достоверно проанализировать нетлист и выдал соответствующее предупреждение. Затем выполнил анализ путей, по которым констрейны не выполняются. Как мы видим, таких путей нет (еще бы в таком то проекте на частоте 10МГц) и с этой точки зрения все хорошо.

Но надо вылечить предупреждение. Для этого нужно изменить файл констрейнов. Дописываем недостающую строку. Теперь файл hello.sdc выглядит так:

```
derive_clock_uncertainty
create_clock -period 10MHz -name {clk} [get_ports {clk}]
set false path -from [get clocks {clk}] -to [get ports {led}]
```

Нужно перезапустить временной анализ. В принципе можно заново выполнить команду Read SDC File, но в этом случае поверх уже существующих констрейнов будут прописаны новые. И может случиться переопределение/схлестывание констрейнов. Поэтому я рекомендую делать такие вещи через полный сброс и повторный запуск анализа. Делаем сброс.



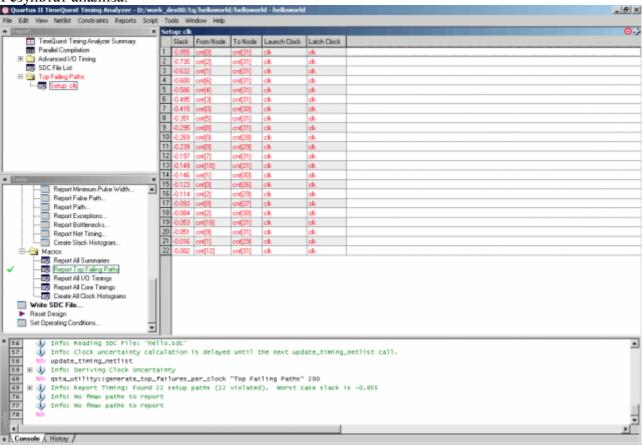
и запускаем анализ снова. В итоге нет ни предупреждения, ни ошибок.

В принципе не обязательно сбрасывать проект, наложить нужный констрейн можно и прямо с консоли или через меню constrains. Но для начинающих я рекомендую описанный выше способ. Также помните, что все констрейны, вводимые через меню или консоль, не сохраняются в sdc файле до тех пор, пока вы не выполните команду Write SDC File. Но я обычно пишу sdc файл ручками и инициализирую анализ заново.

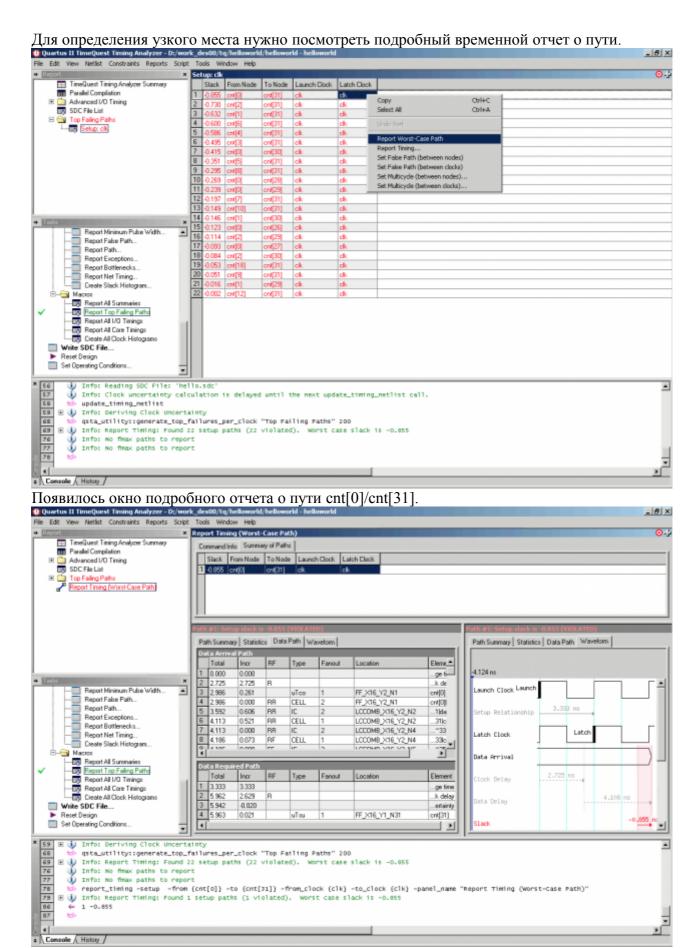
Теперь давайте немного сломаем наш проект. Поставим самый медленный циклон 3 и в sdc файле напишем:

create\_clock -period 300MHz -name {clk} [get\_ports {clk}]

Результат анализа.



На сленге это называется что-то вроде «все в слаках»/«сплошные слаки». Т.е. запас (в данном случае по *tsetup*) выбран и его не хватает для работы на нужной частоте. В зависимости от того, что является источником slack его можно побороть либо констрейнами (это предмет следующих тем), либо изменением дизайна.



Во вкладке Data Path видно большое количество слоев логики между триггерами (если

судить по вкладке **Statistic** 78% всей задержки), а во вкладке **Waveform** видно как именно выглядит нарушение tsetup.

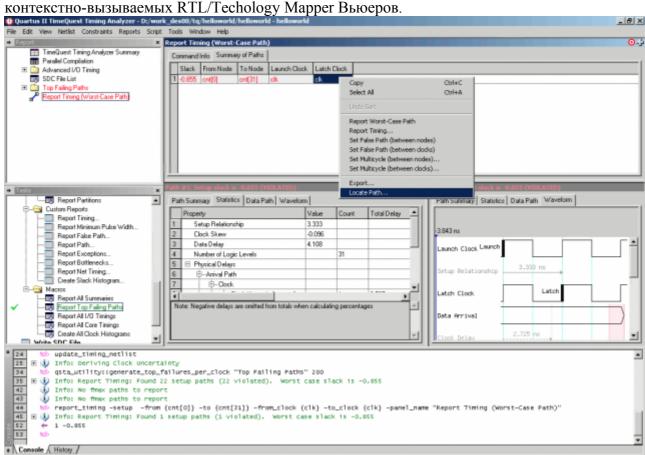
Немного подумав причину нарушения легко обосновать. Мы уперлись в задержку цепей последовательного переноса на нашем счетчике. Другими словами счетчик не успевает считать. Вариантов решения тут два: взять более быструю ПЛИС или разбить 32-х битный счетчик, например на два 16-ти битных с конвейеризированным переносом между ними.

```
module hello (input clk, output led);

logic [15:0] cnt_low, cnt_high;
logic cnt_low_done;

always_ff@(posedge clk) begin
cnt_low <= cnt_low + 1'b1;
cnt_low_done <= (cnt_low == 16'hFFFE);
if (cnt_low_done)
cnt_high <= cnt_high + 1'b1;
led <= cnt_high[15];
end
endmodule
```

Вуаля, ошибок нет. Данный пример показательный, но достаточно простой. В более сложных случаях искать причину возникновения узкого места можно с помощью контекстно вызрамых RTL/Techology Mapper Rusepop



По началу копаться в «мусоре» лютов и триггеров не привычно, но это дело опыта.

# TimeQuest для чайников. Часть 3 (Клоки как вас много)

Продолжаем наше погружение в мир TimeQuest-a. Как вы уже поняли, эта часть посвящена проектам, в которых клоков больше чем один. Задание ограничений для таких проектов не намного сложнее, чем для рассмотренного нами ранее одночастотного проекта. Рассмотрим основные случаи многочастотных проектов.

**Внимание** рассматриваем **только** вопросы задания частот. Задание констрейнов ввода/вывода будем рассматривать в следующих частях.

## Клоки, идущие снаружи ПЛИС

Рассмотрим простой управляемый по SPI ШИМ модулятор.

```
module spi (input clk, cs n, sdi, sclk, output logic led ) ;
 //
 // spi clock domain
 logic [15 : 0] sdata;
 always ff @(posedge sclk) begin
  if (!cs n) begin
   sdata \le (sdata \le 1) \mid sdi;
  end
 end
 //
 // system clock domain
 //
            latch;
 logic
 logic [2:0] cs reg;
 logic [15 : 0] level, cnt;
 always ff @(posedge clk) begin // simple synchronizer
  cs reg \le (cs reg \le 1) \mid cs n;
 end
 assign latch = \simcs reg[2] & cs reg[1]; // posedge
 always ff @(posedge clk) begin // spi controlled simple pwm modulator
  if (latch)
   level \le sdata;
  cnt \le cnt + 1'b1:
  led \le (cnt \le level);
end
endmodule
```

Начнем составлять sdc файл. Как мы видим, в этом проекте используется два клока *clk* и *sclk*. Значит, нам нужно их описать.

```
derive_clock_uncertainty
create_clock -period 100MHz -name {clk} [get_ports {clk}]
create_clock -period 10MHz -name {sclk} [get_ports {sclk}]
```

Кроме того, как мы видим, в этом проекте данные передаются из тактового домена *sclk* в домен *clk*. Теперь внимательно посмотрим на код. Видно синхронизатор сигнала управления захвата новых данных, кроме того, видно что к моменту захвата данных в домене *clk* данные SPI будут неизменны в течении 2-х тактовых интервалов. Естественно если управляющий проц не начнет тут же новую транзакцию (даже в этом случае при отношении *clk/sclk* в 10 раз ПЛИС успеет захватить данные). Следовательно, анализировать эти пути на выполнение времянок не нужно.

Можно описать это разными способами:

1. С помощью команды **set\_false\_path**, указав в качестве источника и приемника, биты регистров **sdata** и **level**.

```
set false path -from [get registers {sdata[*]}] -to [get registers {level[*]}]
```

2. С помощью команды *set\_false\_path*, указав в качестве источника и приемника, регистры, тактируемые частотами *sclk* и *clk*.

```
set false path -from [get clocks {sclk}] -to [get clocks {clk}]
```

3. Описав группу клоков, которые асинхронны/эксклюзивны друг другу. Асинхронные клоки, в данном контексте понимаются как клоки, анализировать пути между которыми не нужно.

```
set clock groups -exclusive -group {clk} -group {sclk}
```

В команде используется ключ *-exclusive*, потому что эксклюзивность включает в себя свойство асинхронности клоков. У альтеры есть ключ *-asynchronus*, но он поддерживается только для совместимости со старыми версиями.

Собственно всё, мы прописали клоки проекта и указали их взаимосвязь друг с другом. Теперь квартус может оптимизировать логику доменов независимо друг от друга. И при анализе эти пути будут выброшены.

Вообще, по правде говоря, все эти 3 способа не эквивалентны друг другу. В 1ом способе не будет анализироваться конкретный путь от *sdata* до *level*. Во втором все пути из домена *sclk* в домен *clk*. А в третьем все пути из домена *sclk* в домен *clk* и наоброт. Какой именно метод определения false\_path использовать определяется контекстом проекта.

# Клоки, рожденные внутри ПЛИС

В современных проектах очень часто используется обработка сигнала или работа блоков ПЛИС на разных тактовых частотах. Это позволяет уменьшить ресурсы (меньше частота проще разводить) и энергопотребление ПЛИС. Рассмотрим два типовых случая порождения в ПЛИС дополнительного клока.

## Порождение клока без PLL

Рассмотрим простой код:

```
module gen_clk (input clk_100MHz, output logic led) ;
logic ff;
logic [31 : 0] cnt;
always_ff @(posedge clk_100MHz) begin // clock divider
    ff <= ~ff;
end
global global (ff, clk_50MHz);
always_ff @(posedge clk_50MHz) begin
    cnt <= cnt + 1'b1;
    led <= cnt[31];
end
endmodule</pre>
```

Видим, что с помощью делителя на триггере сделан половинный клок, который затем подан на глобальную тактовую линию и на этом клоке сделан счетчик. Подобные клоки описываются так:

```
create_generated_clock -name {clk_50MHz} -divide_by 2 -source [get_ports {clk_100MHz}] [get_registers {ff}]
```

Здесь мы задали логическое имя клока  $clk\_50MHz$ , источник этого клока порт ПЛИС  $clk\_100MHz$ , преобразование частоты этого источника и объект ПЛИС на который этот клок назначен. В данном случае это триггер ff, на котором и производилось деление частоты. Особенное внимание нужно заострить на том факте, что источником клока указывается **не** логическое имя клока, а именно его физический источник.

Если собрать воедино всё, что мы уже узнали об sdc файлах, то для этого проекта sdc файл будет таким:

```
derive_clock_uncertainty
create_clock -period 100MHz -name {clk_100MHz} [get_ports {clk_100MHz}]

create_generated_clock -name {clk_50MHz} -divide_by 2 -source [get_ports {clk_100MHz}] [get_registers {ff}]

set_clock_groups -exclusive -group {clk_100MHz}

set_clock_groups -exclusive -group {clk_50MHz}

set_false_path_from [get_clocks {clk_50MHz}] -to [get_ports {led}]
```

## Порождение клока с помощью PLL

Рассмотрим код простого маппера, положим сигнала на входе ЦАП, который работает в режиме интерливинга входных данных.

```
module mapper (input iclk, input int idat re, idat im, output int odat,
output logic oval);
 //
 // multiply clk for output
 pll pll(iclk, clk x2, locked);
 // low freq clock domain
 int dat re, dat im;
 always ff @(posedge iclk) begin
  dat re \le idat re;
  dat im \le idat im;
 end
 //
 // high freq clock domain
 logic ff;
 always ff @(posedge clk x2) begin
 ff <= \sim ff;
 end
 always ff @(posedge clk x2) begin
  odat \le ff? dat re : dat im;
  oval \le ff;
 end
endmodule
```

Как мы видим, для интерливинга нужно мультиплексировать данные на выходе плис на частоте в два раза больше частоты входных символов. Первое, что нужно сделать — это описать умножение частоты. Второе — описать взаимоотношения клоков, поместив их iclk и  $clk\_x2$  в одну клоковую группу, потому что в данном случае есть синхронная передача данных между частотами.

Описать умножение частоты на PLL можно двумя способами:

1. С помощью команды *create\_generated\_clock*. В этой команде нужно прописать все параметры преобразования частоты и логическое имя клока.

```
create_generated_clock -name clk_x2 -source [get_ports {iclk}] -multiply_by 2 [get_pins {pll|altpll_component|auto_generated|pll1|clk[0]}]
```

В этом случае описание отношений частот будет такое:

```
set clock groups -exclusive -group {iclk clk x2}
```

Минусом данного подхода является то, что при изменении коэффициентов PLL нужно изменять строку в sdc файле.

2. С помощью команды derive\_pll\_clocks.

```
derive_pll_clocks
```

Что происходит при выполнении этой команды можно посмотреть в консоли. А именно

```
Info: Deriving PLL Clocks
Info: create_generated_clock -source {pll|altpll_component|auto_generated|pll1|
inclk[0]} -multiply_by 2 -duty_cycle 50.00 -name {pll|altpll_component|auto_generated|
pll1|clk[0]} {pll|altpll_component|auto_generated|pll1|clk[0]}
```

Как мы видим, клок создался автоматически, с учетом всех преобразований. А минусом данного подхода является то, что клок получает длинное логическое имя. Описание отношений клоков соответственно будет менее элегантное:

```
set_clock_groups -exclusive -group {iclk pll|altpll_component|auto_generated|pll1|
clk[0]}
```

Но есть красивый выход, использование TCL переменных (Спасибо **SM** с *www.electronix.ru* за помощь в этом вопросе). В этом случае описание отношений клоков будет таким:

```
set clk_x2 pll\altpll_component\auto_generated\pll1\clk[0]
set_clock_groups -exclusive -group [list $clk_x2 iclk]
```

## Клоки, мультиплексируемые внутри

Иногда требуется сделать мультиплексор клоков внутри ПЛИС. В этом случае при разводке квартус должен учесть задержку тактовой частоты на мультиплексоре и обеспечить выполнение времянки триггеров, которые работают на мультиплексированном клоке. Рассмотрим пример простого мультиплексора. Положим, что глитч при переключении не важен.

```
module mux (input sel, clk1, clk2, dat1, dat2, output oclk, output
logic odat);

assign mux_clk = sel ? clk1 : clk2;
assign mux_dat = sel ? dat1 : dat2;
```

```
always_ff @(posedge mux_clk) begin
odat <= mux_dat;
end
assign oclk = mux_clk;
endmodule
sdc файл для такого проекта выглядит очень просто
derive_clock_uncertainty
create_clock -period 100MHz -name {clk1} [get_ports {clk1}]
create_clock -period 100MHz -name {clk2} [get_ports {clk2}]
set_clock_groups -exclusive -group {clk1} -group {clk2}
```

Как видите командой описания отношения клоков, мы говорим, что клоки *clk1* и *clk2* представляют собой эксклюзивные группы, т.е. цепь *mux\_clk* рассматривается либо нагруженная клоком *clk1*, либо клоком *clk2*. Всё, больше ничего не нужно описывать. Остальное Quartus и TimeQuest определит и сделает сам.

## Клоки, мультиплексируемые снаружи

Есть системы, когда на один и тот же тактовый вход ПЛИС могут подаваться разные тактовые частоты. В этом случае надо создать несколько логических клоков на одном физическим пине.

```
create_clock -period 100MHz -name {clk_100MHz} [get_ports {clk}] create_clock -period 50MHz -name {clk_50MHz} [get_ports {clk}] -add create_clock -period 10MHz -name {clk_10MHz} [get_ports {clk}] -add
```

Всё, анализ времянок на выполнение будет произведен по всем этим клокам автоматически.

## Итого

Как видите, алгоритм действия в многочастотных проектах везде один:

- 1. Описать все клоки, идущие снаружи ПЛИС (*create clock*)
- 2. Описать все клоки, генерируемые внутри ПЛИС (create\_generated\_clock/derive\_pll\_clocks)
- 3. Описать их соотношения, определив группы связанных клоков (set clock groups)

Алгоритм простой и понятный как автомат Калашникова. Как и обещал, ничего сложного %).

PS. Нашел в сети заметки об особенностях команды set closk groups от Альтера Гуру

Using the set clock groups command without hiding domain-crossing signals

Рекомендую ознакомиться, особенно с первой.

# TimeQuest для чайников. Часть 4 (Как много интерфейсов разных)

Вот мы и подошли к основному таинству TimeQuesta. Это таинство задания временных ограничений для интерфейсов ввода/вывода. Интерфейсов существует великое множество, но относительно методов их обработки и задания констрейнов их можно разделить на 2 основные группы: асинхронные и синхронные интерфейсы.

Под синхронностью я понимаю метод обработки интерфейса в ПЛИС. Если для обработки потока данных используется логика, тактируемая от частоты этого интерфейса, то такой интерфейс я называю синхронным. В противном случае интерфейс асинхронный.

Асинхронные я делю на истинно асинхронные (т.е. обрабатываемые полностью на комбинационной логике) и асинхронные с обработкой на системном клоке. Синхронные же в свою очередь делятся по признаку местоположения источника тактовой частоты на system-synchonus и source-synchronus интерфейсы.

Есть еще самосинхронные интерфейсы работающие с Clock Data Recovery (CDR), но их мы рассматривать не будем. Также не будем рассматривать подробно вопросы реализации интерфейсов, нас интересует только задание временных ограничений в TimeQuest.

## Асинхронные интерфейсы

#### Истинно асинхронные интерфейсы

Иногда требуется сделать какие-нибудь простые дешифраторы команд/сигналов или делать иную комбинационную логику. В большинстве случаев можно объявить все пути как *false\_path* и не париться, в любом случае задержки там будут не более 20нс и для большинства применений этого более чем достаточно.

Но есть случаи, когда нарушение времянок распространения путей чревато. Кроме того, есть особая категория плисоводов, которые любят увлекаться асинхронщиной. Очень часто этим страдают начинающие плисоводы, не читавшие библии **HDL Chip Design (c) Douglas Smith**. В таких проектах подают на тактовые входы триггеров комбинационные сигналы и т.д. Часто удивляются, почему не работает.

Работать-то оно будет, но только в том случае, если вы правильно прописали констрейны на эту асинхронщину и учли температурную зависимость длины асинхронных путей. Рассмотрим простой пример регистра защелки.

```
module async (input cs_n, we_n, input [7 : 0] idat, output [7 : 0]
odat);
    always_ff @(negedge we_n) begin
    odat <= ~cs_n ? idat : odat;
    end
endmodule</pre>
```

sdc файл для такого проекта, на сыклоне 3, может быть таким

```
create_clock -period 10MHz -name {write} [get_ports {we_n}]

set_max_delay -from [get_ports {cs_n}] -to [get_pins {odat[*]~reg0|ena}] 5.5ns

set_min_delay -from [get_ports {cs_n}] -to [get_pins {odat[*]~reg0|ena}] 4.5ns

set_max_delay -from [get_ports {idat[*]}] -to [get_pins {odat[*]~reg0|d}] 5.5ns

set_min_delay -from [get_ports {idat[*]}] -to [get_pins {odat[*]~reg0|d}] 4.5ns

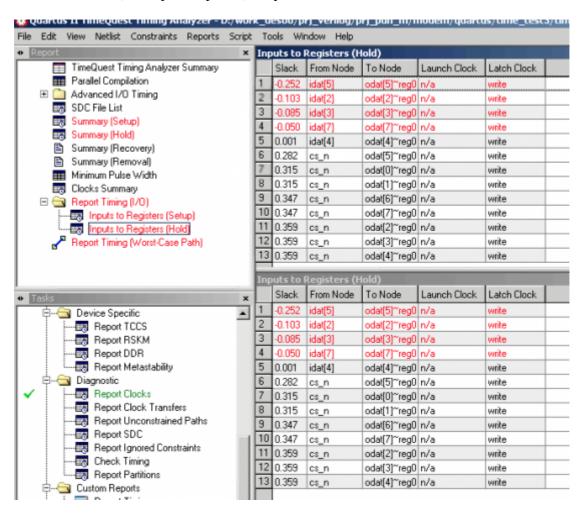
set_max_delay -from [get_pins {odat[*]~reg0|q}] -to [get_ports {odat[*]}] 5.5ns

set_min_delay -from [get_pins {odat[*]~reg0|q}] -to [get_ports {odat[*]}] 4.5ns
```

Ага, скажут многие, а клок-то все-таки есть. Да есть, но нужен он для того, чтобы TimeQuest не кричал о нарушении *Minimal Pulse Width* сигнала приходящего на тактовые порты триггеров.

Как вы видите, для данной схемы пришлось прописывать все основные задержки по путям, при этом применять их надо к конкретным пинам триггера ПЛИС. При смене семейства ПЛИС потребуется правка этих пинов в sdc файле.

Собственно все, собираем проект, запускаем анализ и в итоге видим:



Квартусу не хватает ума, что бы с помощью LUT'ов выровнять задержки по некоторым путям, делать это придется в рукопашную, вставляя lcell буферы. Или расширить диапазон требуемой задержки. Другого пути я не вижу.

Видя такую особенность квартуса, вспоминается старая реклама "Вы все еще балуетесь асинхронщиной? Тогда мы идем к вам...". На самом деле никуда мы не идем, решение о том, что использовать, а что нет, в вашем проекте лежит целиком на вас.

#### Асинхронные интерфейсы с обработкой на системном клоке

В качестве яркого примера асинхронного интерфейса можно взять всем известный, самый обычный UART.

Приемный сигнал UART\_TX -> FPGA\_RX нарезают системной частотой, которая должна быть выше символьной частоты UART и обрабатывают, используя детекторы перехода сигнала из состояния в состояние.

Констрейны на такие интерфейсы это уже знакомые нам set\_false\_path:

```
set false path-from [get ports {uart rx}] -to [get clocks{sys clk}]
```

Так мы задаем путь, который не надо анализировать от порта uart\_rx до триггеров тактируемых клоком sys\_clk:

```
set false path -from [get ports {uart rx}] -to [all clocks]
```

А так путь от порта uart\_rx до триггеров, тактируемых от **любого** из клоков в системе. С выходным сигналом поступаем точно так же:

```
set false path-from [all clocks] -to [get ports {uart tx}]
```

Стоит отметить, что в данном случае (UART) можно даже не контролировать использование триггера в I/O буфере ПЛИС.

Рассмотрим теперь более сложный пример, возьмем простой SPI мастер. Положим, что данные захватываются слейвом по фронту тактовой частоты.

```
module spi (input clk, start, input [7:0] data, output logic busy,
sclk, sdi, cs n);
logic
            ff;
logic [3:0] cnt;
logic
            done:
 logic [7:0] buffer;
assign ff = cnt/0;
 assign\ done = \&cnt;
 always ff @(posedge clk) begin // simple FSM
  if (~busy) begin
   if (start) begin
    busy \leq 1'b1;
    cnt <= 0;
    buffer \le data;
   end
  end
```

```
else begin
   cnt \le cnt + 1'b1;
   if (ff) begin
    buffer <= (buffer << 1);
   end
   if (done) begin
    busy <= 1'b0;
   end
  end
 end
 always ff @(posedge clk) begin // io registers
  sclk \le ff;
  sdi \le buffer[7];
  cs n \le -busy;
 end
endmodule
```

enamounte

По идее, этот интерфейс синхронный, т.е. вместе с данными передается сигнал тактовой частоты sclk. Но, как мы видим из кода, временные отношения между сигналами заданы последовательностью состояний конечного автомата. И единственное, что нужно для их четкого выполнения, убедиться, что выходные триггеры были размещены в I/O ячейках. Как вы уже, наверное, догадались, констрейны для данного интерфейса будут:

```
set_false_path -from [get_clocks {clk}] -to [get_ports {sclk sdi cs_n}]
```

# Синхронные интерфейсы

Для разговора о задании констрейнов для синхронных интерфейсов нужно въехать в основы временного анализа. Здесь мой читатель придется уже поработать вам, т.к. пересказывать альтеровские документы у меня нет никакого желания. Да и документы эти небольшие и не сложные. Советую читать вот в таком порядке:

- 1. Clock\_Setup\_and\_Hold\_Slack\_Explained.doc что бы понять, что такое setup/hold и как они анализируются.
- 2. an433.pdf Constraining and Analyzing Source-Synchronous Interfaces чтобы еще раз прочитать про задание констрейнов для синхронных интерфейсов и заодно проверить меня %).
- 3. mnl\_timequest\_cookbook.pdf в подарок краткий справочник о TimeQuest, в нем в краткой форме содержится все то, что мы уже усвоили + кое-что вкусненькое.

Без изучения этих документов дальнейшие примеры будут мало полезны. Положим, что вы ознакомились с содержимым файла *Clock Setup and Hold Slack Explained.doc*.

Подобьем нужную нам информацию, перед тем как идти дальше.

- 1. Синхронные интерфейсы рассматривают передачу данных от регистров, тактируемых частотой источника, до регистров, тактируемых частотой приемника.
- 2. TimeQuest не телепат, задача описания этих клоков и их временного соотношения целиком ваша.

- 3. Для выходных интерфейсов надо помнить, что у триггера есть два важных параметра *Tsetup(tsu)* время предустановки данных (время, в течение которого данные должны быть неизменны до фронта тактовой частоты) и *Thold(th)* время удержания данных (время, в течение которого данные должны быть неизменны после фронта тактовой частоты). Если эти времена нарушаются, то возможны сбои в работе логики, эти сбои называются метастабильностью.
- 4. Для входных интерфейсов надо помнить что, в зависимости от реализации источника (регистр/АЦП/память/и т.д.) могут быть следующие важные параметры. Для регистров это *Tclock-to-out(tco)* время появления данных на выходе после фронта тактовой частоты. Для памяти это *Tacces* время появления данных на выходе после фронта тактовой частоты, *Thold* время удержания данных на выходе после фронта тактовой частоты.
- 5. TimeQuest при анализе синхронных интерфейсов ставит клоки, относительно друг друга, в то положение, которое вы ему указали. Если вы ничего не указывали, то он ставит клоки в положение фронт в фронт.

Если вы не указали любой из клоков, то вините себя, т.к. TimeQuest может выдать все что угодно.

Синхронные интерфейсы разделяются на два вида по месту происхождения источника тактирования интерфейсного устройства:

- 1. System Synchronus это интерфейсы, в которых тактовая частота интерфейса идет непосредственно с ПЛИС на интерфейсное устройство. К таким интерфейсам можно отнести АЦП/ЦАП, память, шину в режиме master и т.д.
- 2. Source Synchronus это интерфейсы, в которых тактовая частота идет от интерфейсного устройства к ПЛИС. Или от отдельного генератора к ПЛИС и интерфейсному устройству, через всякие разветвители. К таким интерфейсам можно отнести шину процессора, к которому ПЛИС подключена как slave, АЦП/ЦАП и т.д.

#### **System-Synchronus Output**

Рассмотрим вывод пилы на синхронный параллельный ЦАП.

```
module dac (input iclk, output oclk, output logic [7 : 0] data);

logic [7 : 0] cnt;

always_ff@(posedge iclk) begin
   cnt <= cnt + 1'b1;
   data <= cnt;
end

assign oclk = iclk;

endmodule</pre>
```

Положим параметры ЦАП tsu/th = 5ns/5ns, частота 10МГц, все настройки стоят по default. sdc файл для данного проекта будет таким.

```
set time format -unit ns -decimal places 3
```

```
derive_clock_uncertainty

create_clock -period 10MHz -name {iclk} [get_ports {iclk}]

create_generated_clock -name {oclk} -source [get_ports {iclk}] [get_ports {oclk}]

set_output_delay -clock [get_clocks {oclk}] -max 5.0 [get_ports {data[*]}]

set_output_delay -clock [get_clocks {oclk}] -min -5.0 [get_ports {data[*]}]
```

Поясним, что означают незнакомые/непонятные для нас строки:

```
set time format -unit ns -decimal places 3
```

Мы задаем единицы измерения времени, чтобы не писать их по месту.

```
create generated clock-name {oclk}-source [get ports {iclk}] [get ports {oclk}]
```

Это описание клока, на котором работает приемник нашего интерфейса (ЦАП). Как видно из кода, никаких преобразований с клоком не было, поэтому он назначен один в один.

```
set_output_delay -clock [get_clocks {oclk}] -max 5.0 [get_ports {data[*]}]
set output delay -clock [get_clocks {oclk}] -min -5.0 [get_ports {data[*]}]
```

Это описание констрейна связанное с *tsu* и *th* ЦАПа соответственно. По идее эти задержки должны задаваться как

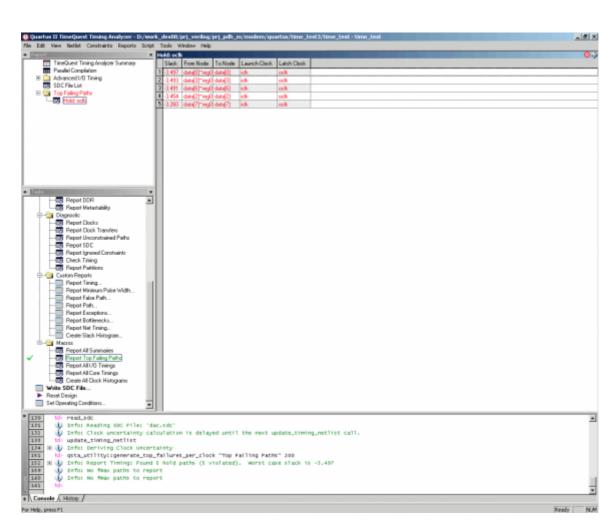
Output maximum delay value = maximum trace delay for data + tSU of external register - minimum trace delay for clock

Output minimum delay = minimum trace delay for data - tH of external register - maximum trace delay for clock

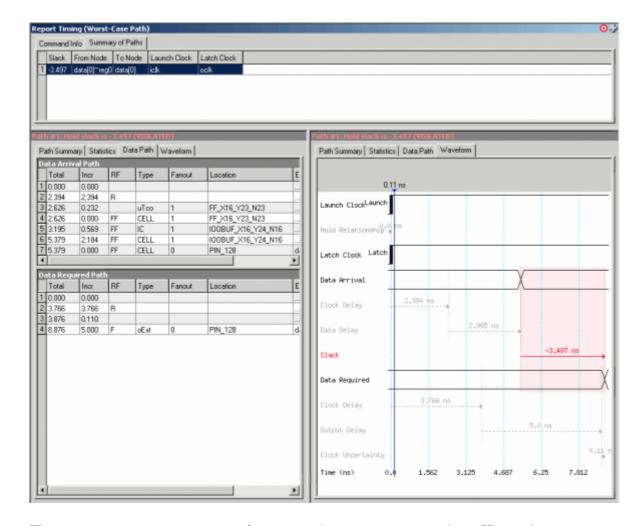
Но в данном случае мы ими пренебрегаем. Положим, что задержки выровнены на плате. Всё, мы задали констрейны для нашего проекта. Собираем, запускаем анализ и видим в логах квартуса:

Critical Warning: Timing requirements not met

Казалось бы всего 10МГц, как же так. Давайте разбираться подробно. Запускаем TimeQuest, выполняем анализ и видим результат:



H-да, действительно не укладываемся во времянку. Давайте выясним почему. С помощью *Report Worst Case Path* смотрим, что же происходит в интерфейсе.



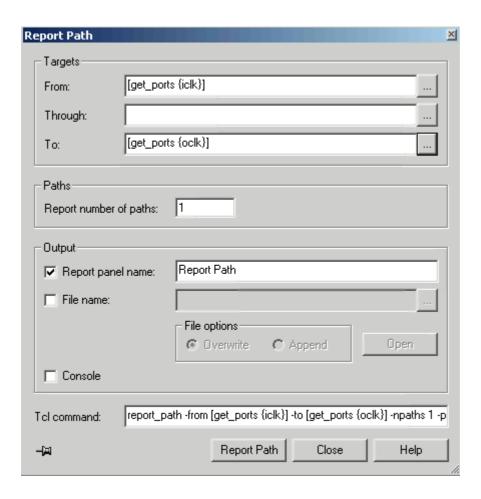
По началу кажется, что на вейвформе изображен сплошной бред. Но не будем торопиться.

Смотрим внимательно, видно *Launch Clock* = *iclk* и *Latch Clock* = *oclk*. Они совпадают. Неужели TimeQuest забыл про задержку? А вот и нет, просто оба эти клока идут от входного порта ПЛИС *iclk* и временной анализ начинается с этой точки.

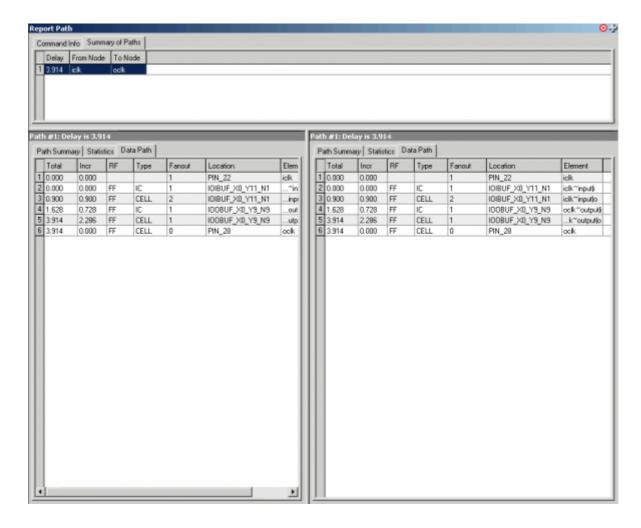
Смотрим далее. Видим  $Clock\ Delay = 2.394$ нс и  $Data\ Delay = 2.985$ нс.  $Clock\ Delay -$ это задержка от порта ПЛИС iclk, до тактового входа триггера data[0]. А  $Data\ Delay -$ это задержка от выхода триггера data[0] до порта плис data[0]. Сумма этих величин дает  $Data\ Arrival$ , т.е. задержку прибытия данных на порт плис.

Теперь смотрим, что происходит с клоком oclk. Чуть ниже видим  $Clock\ Delay = 3.766 hc$ . Это и есть задержка клока oclk относительно клока iclk. Прибавляем к этому времени требуемое нам th (мы же не проходим по холду) и получаем  $Data\ Required$ . Как мы видим, а ведь действительно условие по th не выполняется.

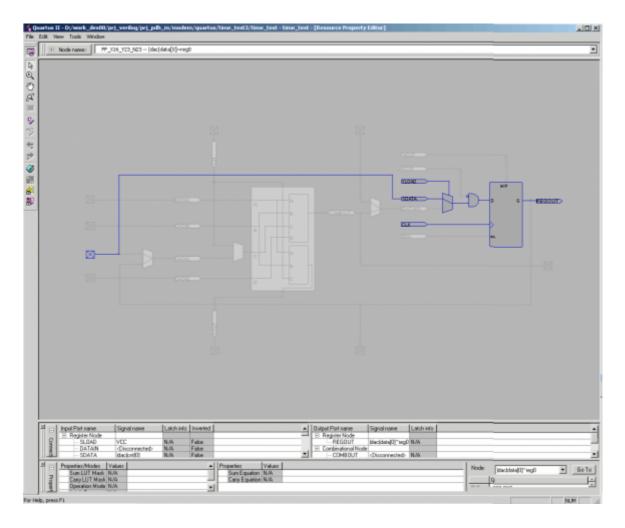
A может быть, TimeQuest врет, проверим задержку между портами *iclk* и *oclk*. Выполним task *Report Path...* 



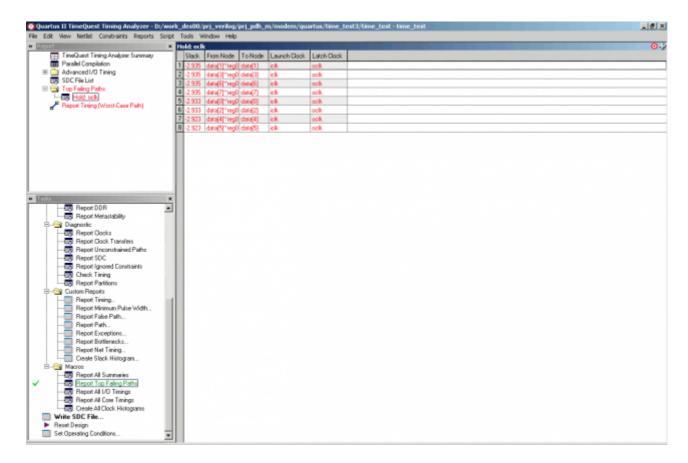
Действительно, не врет.



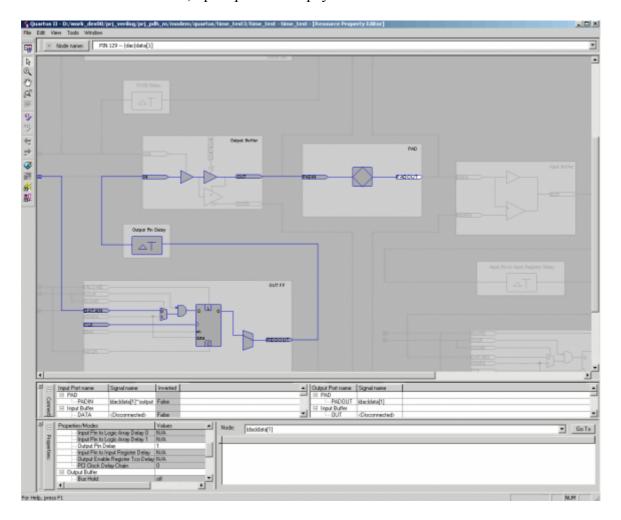
Первое что приходит в голову, надо задержать данные, а задержка есть в I/O буферах. Посмотрим, используется ли она. С помощью *Locate* смотрим *Resourse Property Editor*.



Уп-с, а триггер-то не в IO буфере вообще, а без этого триггера циклон 3 не умеет использовать задержку в I/O буфере. Назначаем на *data[\*] Fast Output Register*. Проверяем и ...



Опять облом. Как же так, проверим ка квартус.



Он сделал все, что мог, поставил триггер в I/O буфер, и даже использовал задержку (*Output Pin Delay* == I). Но, "ну не шмогла я не шмогла" (c) Старый анекдот.

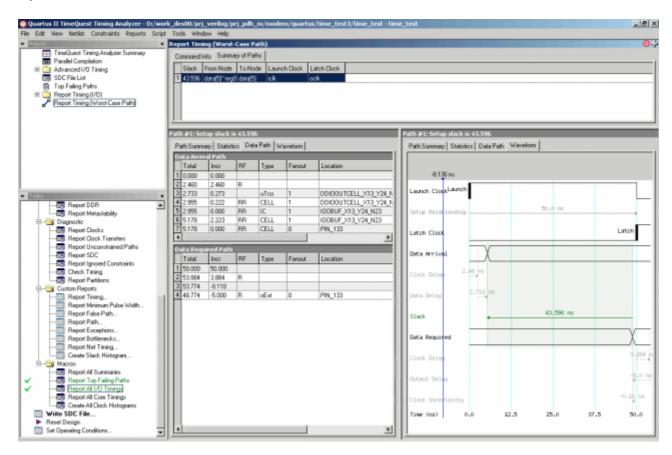
И тут мы вспоминаем, что, подав инверсный клок, мы поставим фронт как раз в середину данных, тогда *tsu/th* должны вылезти как бы автоматом. Пишем в коде

```
assign\ oclk = \sim iclk;
```

В sdc файле

create\_generated\_clock -name {oclk} -invert -source [get\_ports {iclk}] [get\_ports
{oclk}]

Вуаля, ошибок нет. И еще больше 40нс в запасе.

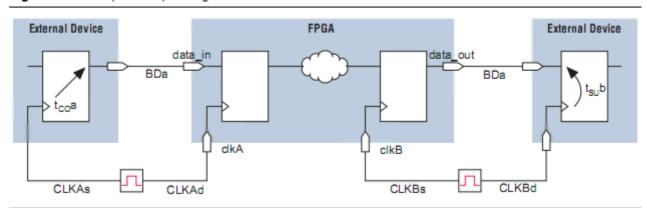


Вот в принципе и все про данный вид интерфейсов. От себя хочу добавить, что метод инверсии клока не является универсальным. И использовать его везде не следует.

## **Source-Synchronus Output**

Как уже обсуждалось выше, в подобных системах тактовая частота на ПЛИС идет с приемника данных или с отдельного генератора, частота которого идет на ПЛИС и периферийное устройство. Данный метод тактирования используется в случае, когда требуется минимизировать джиттер тактового сигнала, это особенно важно для АЦП/ЦАП. Пример построения такой системы:

Figure 1-9. Chip-to-Chip Design



Как видно, в этом случае источник тактовой частоты для приемника интерфейсов вообще не присутствует в ПЛИС. Как же его описать? Для описания таких ситуаций в TimeQuest есть возможность задать так называемый виртуальный клок. Т.е. клок, у которого отсутствует физический источник.

Рассмотрим опять вывод пилы на ЦАП, на сей раз с внешним тактированием.

```
module dac (input clk, output logic [7:0] data);
logic [7:0] cnt;
always_ff@(posedge clk) begin
  cnt <= cnt + 1'b1;
  data <= cnt;
end
endmodule</pre>
```

Соответствующий этому проекту sdc файл

```
set DATA_delay_min 0.5
# увеличение уменьшает запас по th
set CLK_bd_delay_max 1.0

set tSU 5.0
set tH 5.0

set_output_delay -clock [get_clocks {virt_clk}] \
-max [expr $CLK_bs_delay_max + $tSU + $DATA_delay_max - $CLK_bd_delay_min] [get_ports {data[*]}]

set_output_delay -clock [get_clocks {virt_clk}] \
-min [expr $CLK_bs_delay_min - $tH + $DATA_delay_min - $CLK_bd_delay_max]
[get_ports {data[*]}]
```

Первый взгляд на sdc файл вызывает в голове мысли "А ну нафиг такие интерфейсы, давайте тактировать от ПЛИС". Но не надо торопиться, здесь все логично и просто. Начнем разбирать те строки, которые нам еще не знакомы.

ЦАП тактируется от того же генератора что и ПЛИС, т.е. в плис этот клок физически не существует, но относительно ПЛИС он есть. Эта строка

```
create_clock -period 10MHz -name {virt_clk}
```

и описывает тот самый клок. Теперь нужно задать констрейны на tsu/th

```
set_output_delay -clock [get_clocks {virt_clk}] \
-max [expr $CLK_bs_delay_max + $tSU + $DATA_delay_max - $CLK_bd_delay_min] [get_ports {data[*]}]

set_output_delay -clock [get_clocks {virt_clk}] \
-min [expr $CLK_bs_delay_min - $tH + $DATA_delay_min - $CLK_bd_delay_max] [get_ports {data[*]}]
```

Внимательно приглядевшись, мы видим общее с примером system-synchronus output рассмотренным ранее. Это указание времен tsu/th в задержках. Но также видим отличия. Заключаются они вот в чем:

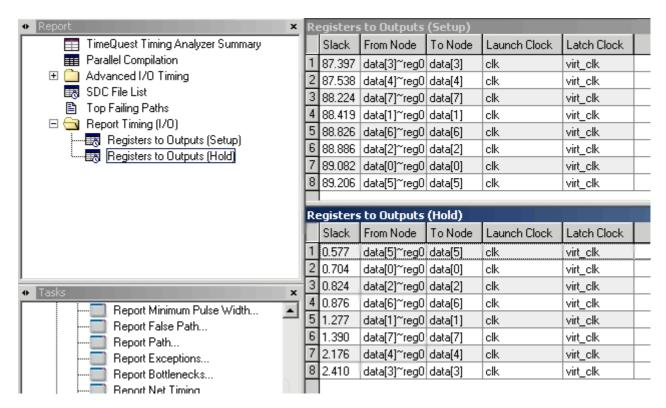
- 1. Клоки тактирования ЦАП и ПЛИС идут разными путями на плате, то для временного анализа надо знать их местоположения друг относительно друга. А это мы можем извлечь только из конструктива печатной платы. Поэтому эти задержки нужно измерить и учесть в констрейне.
- 2. Данные тоже проходят определенный путь по плате и это путь отличен от пути клока ЦАП, поэтому задержку данных тоже нужно обязательно учесть.
- 3. Чтобы не считать все задержки в уме (а если вы их будете делать это часто, то это лишний повод для ошибки), мы используем возможность TimeQuest считать выражения самостоятельно. Делается это с помощью TCL переменных и команды расчета выражений [expr]

В приведенном выше sdc файле видно, что используется максимальные и минимальные значения задержек. Сделано это потому, что задать задержку на ПП можно с

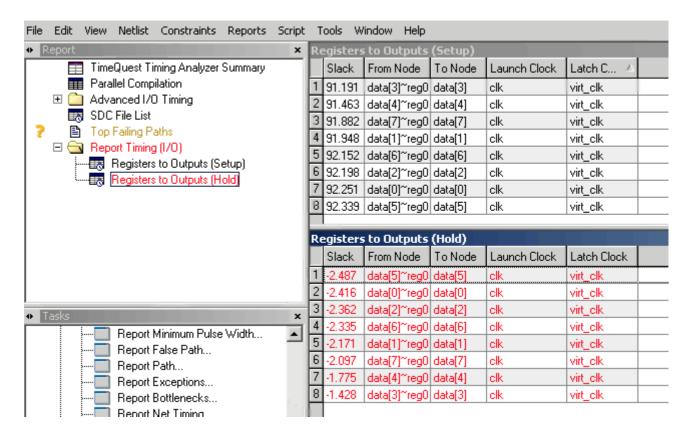
определенной точностью, а для анализа нас интересует наихудший случай. Потому-то при заданиях констрейнов и используются разные значения задержек.

В скрипте, как вы видите, значения минимальных и максимальных задержек одинаковые, потому что на изложение теории это не влияет (формулы написаны верные) и это скрытый намек для вас поиграть с этими задержками в TimeQuest и посмотреть результат

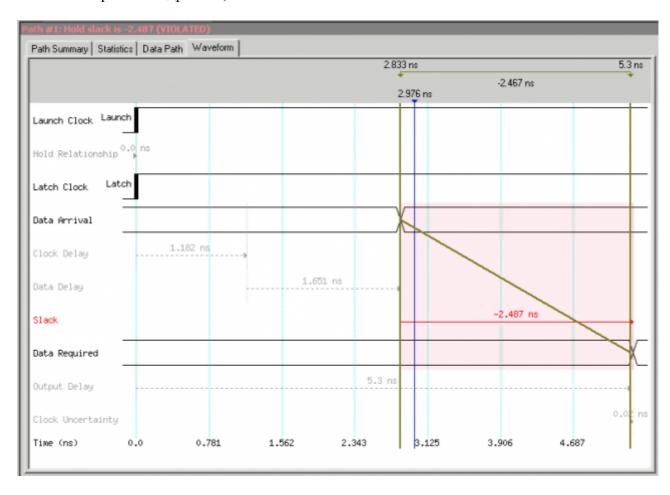
Собираем проект, запускаем временной анализ. Смотрим:



видим, что мы уложились в констрейны, но посмотрите, какой большой запас есть по tsu, и какой маленький запас по th. Работать с таким запасом крайне рискованно, даже на  $10M\Gamma$ ц. Кроме того, в режиме работы fast, видно что у нас вылезают слаки по холду:



если посмотреть поподробнее,



то видно, что нам не хватает задержки по данным. А у квартуса не хватает ума, чтобы набрать эту задержку, например на LUT'ax. В данном примере Fast Output Register не

используется, можно попробовать задержать данные на задержках в I/O буферах. Но в таком случае более эффективна другая техника. С помощью PLL подвинуть клок ПЛИС.

Генерим PLL, работающую один в один и сдвигающую клок по фазе на 90 градусов.

```
module dacpll (input clk, output logic [7 : 0] data);

pll_no_delay
pll_no_delay
(
    .areset (1'b0),
    .inclk0 (clk),
    .c0    (used_clk),
    .locked ()
);

logic [7 : 0] cnt;

always_ff @(posedge used_clk) begin
    cnt <= cnt + 1'b1;
    data <= cnt;
end

endmodule</pre>
```

Вуаля, запас по холду вырос до 23.5нс.

R€	egisters	co ouchacs			
	Slack	From Node	To Node	Launch Clock	Latch Clock
1	64.201	data[4]~reg0	data[4]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
2	65.550	data[1]~reg0	data[1]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
3	65.558	data[3]~reg0	data[3]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
4	65.617	data[0]~reg0	data[0]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
5	65.617	data[7]~reg0	data[7]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
6	65.628	data[5]~reg0	data[5]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
7	65.629	data[6]~reg0	data[6]	pll_no_delay altpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
	65.639			pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]	virt_clk
	egisters	to Outputs	(Hold)		
ł	e <b>gisters</b> Slack	to Outputs From Node	(Hold) To No	Launch Clock	Latch Clock
Re	e <b>gisters</b> Slack	to Outputs	(Hold) To No data[2]		Latch Clock virt_clk
Re 1	egisters Slack 23,559 23,569	to Outputs From Node data[2]~reg0	(Hold) To No data[2] data[6]	Launch Clock pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]	Latch Clock virt_clk virt_clk
Re	egisters Slack 23.559 23.569	to Outputs From Node data[2]~reg0 data[6]~reg0	(Hold) To No data[2] data[6] data[5]	Launch Clock  pll_no_delaylaltpil_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpil_component auto_generated pll1 clk[0]	Latch Clock virt_clk virt_clk virt_clk
1 2 3 4	Slack 23.559 23.569 23.570 23.571 23.571	to Outputs From Node data[2]~reg0 data[6]~reg0 data[0]~reg0 data[0]~reg0 data[7]~reg0	(Hold) To No data[2] data[6] data[5] data[0]	Launch Clock  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]	Latch Clock virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk
1 2 3 4	Slack 23.559 23.569 23.570 23.571	to Outputs From Node data[2]~reg0 data[6]~reg0 data[0]~reg0 data[0]~reg0 data[7]~reg0	(Hold) To No data[2] data[6] data[5] data[0] data[7]	Launch Clock  pll_no_delaylaltpll_componentlauto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_componentlauto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_componentlauto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_componentlauto_generated pll1 clk[0]	Latch Clock virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk
1 2 3 4	Slack 23.559 23.569 23.570 23.571 23.571	to Outputs From Node data[2]~reg0 data[6]~reg0 data[0]~reg0 data[0]~reg0 data[7]~reg0	(Hold) To No data[2] data[6] data[5] data[0] data[7] data[3]	Launch Clock  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]  pll_no_delaylaltpll_component auto_generated pll1 clk[0]	Latch Clock virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk virt_clk

а все потому, что мы подвинули клок на 25нс (1/4 периода частоты 10МГц).

Как вы понимаете, случай тактирования от одного генератора, ничем не отличается от случая тактирования от приемника данных. Просто в одном случае у нас должны быть учтены длинны трас до обоих приемников тактового сигнала, а в другом случае только от приемника данных до ПЛИС.

## **System-Synchronus Input**

Рассмотрим теперь тактирование АЦП от ПЛИС. В качестве примера возьмем параллельный АЦП AD9215. Положим что частота тактирования этого АЦП 100 МГц.

```
module adc (input clk, input [9 : 0] adc_dat, output adc_clk, output
logic [9 : 0] data);

logic [9 : 0] adc_io_reg;
logic [9 : 0] adc_reg;

always_ff @(posedge clk) begin
  {adc_reg, adc_io_reg} <= {adc_io_reg, adc_dat};
end

assign adc_clk = clk;

always_ff @(posedge clk) begin
  data <= adc_reg;
end

endmodule</pre>
```

Начальный (как вы уже, наверное, поняли, в процессе ковыряния проекта, часто требуется рихтовка sdc файла) sdc файл такой:

```
set time format -unit ns -decimal places 3
derive clock uncertainty
create clock-period 100MHz-name {clk} [get ports {clk}]
create generated clock -name {adc clk} -source [get ports {clk}] [get ports {adc clk}]
set ADC CLK delay max [expr 30.0*0.007]
set ADC CLK delay min [expr 30.0*0.007]
set ADC DATA delay max [expr 20.0*0.007]
set ADC DATA delay min [expr 20.0*0.007]
set ADC Tco max
                    6.5
set ADC Tco min
                    2.5
set input delay -clock {adc clk} -max [expr $ADC CLK delay max + $ADC Tco max
+ $ADC DATA delay max] [get ports {adc dat[*]}]
set input delay -clock {adc clk} -min [expr $ADC CLK delay min + $ADC Tco min
+ $ADC DATA delay min] [get ports {adc dat[*]}]
```

О ужас, воскликнет кто-то, увидев кучу *[expr]* и много TCL переменных. Но мы то уже воробьи стрелянные, давайте разбираться, что к чему.

```
set ADC_CLK_delay_max [expr 30.0*0.007] set ADC_CLK_delay_min [expr 30.0*0.007]
```

Это задержка проводника тактовой частоты от ПЛИС до АЦП. Положим что на плате это проводник длинной 30мм, 0.007 нс/мм это оценочная задержка проводника 0.2мм на текстолите марки FR4. Можно было бы пересчитать в ручную, но лучше поручить эту работу TimeQuest.

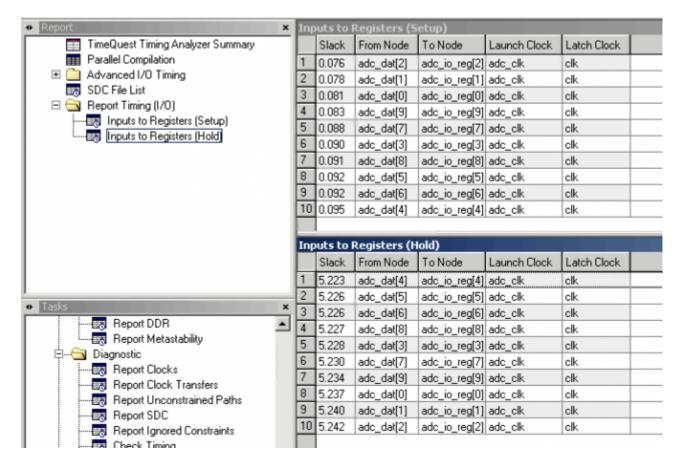
```
set ADC_Tco_max 6.5
set ADC Tco_min 2.5
```

А вот это уже параметры самого АЦП указанные в даташите. Я не использую типовое значение Tco, потому что нам нужно получить оценку для наихудшего случая. Теперь нам нужно прописать констрены tsu/th для триггеров в  $\Pi$ ЛИС:

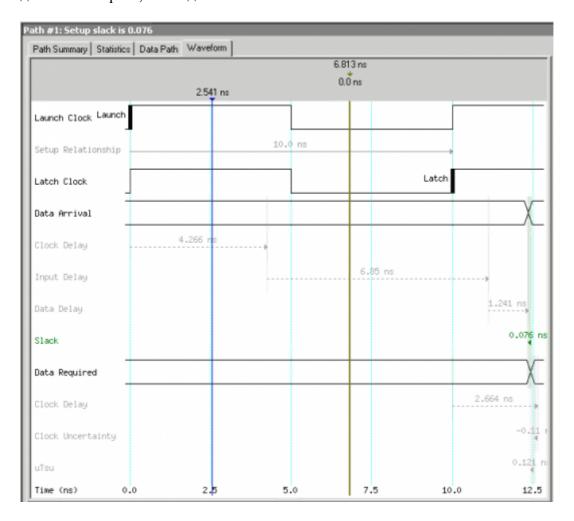
```
set_input_delay -clock {adc_clk} -max [expr $ADC_CLK_delay_max + $ADC_Tco_max + $ADC_DATA_delay_max] [get_ports {adc_dat[*]}]
```

```
set_input_delay -clock {adc_clk} -min [expr $ADC_CLK_delay_min + $ADC_Tco_min 
+ $ADC_DATA_delay_min] [get_ports {adc_dat[*]}]
```

Видно, что в эти констрейны входят задержки и параметры АЦП, соответствующие наихудшему случаю. Собираем, запускаем, смотрим.



Видим, что констрейны выполнены, но запас по ним распределен не равномерно. Особенно настораживает маленький запас по *tsu*. Делаем *Report Worst-Case Path* и давайте смотреть, в чем дело.



Мы видим на рисунке задержку от порта ПЛИС clk до порта ПЛИС  $adc\_clk$  Clock Delay = 4.266нc, задержку сигнала на плате Input Delay = 6.85нc (недоверчивые могут посчитать так ли это, набрав на калькуляторе (30+20)\*0.007+6.5) и задержку сигнала во входном I/O буфере Data Delay = 1.241nc. Все это составляет оценку прибытия данных в ПЛИС Data Arrival.

Теперь посмотрим на *Data Required*. Видим, что анализ задержки начинается от второго фронта *Latch Clock* на приемном триггере ПЛИС (так и должно быть для анализа *tsu*) и задержка от порта ПЛИС *clk* до тактового входа триггеров *adc\_io\_reg Clock Delay* = 2.664нс. И относительно этого момента времени оценивается выполнение *tsu* на входном триггере ПЛИС.

Как поступить в этом случае? Самый простой способ – использовать PLL и подвинуть клок, на котором работают триггеры в ПЛИС. Мы это уже делали, можете проделать это у себя на тестовом проекте. Рассмотрим другой вариант, как утоптать проект в констрейны, который часто используется – метод мультицикловых путей.

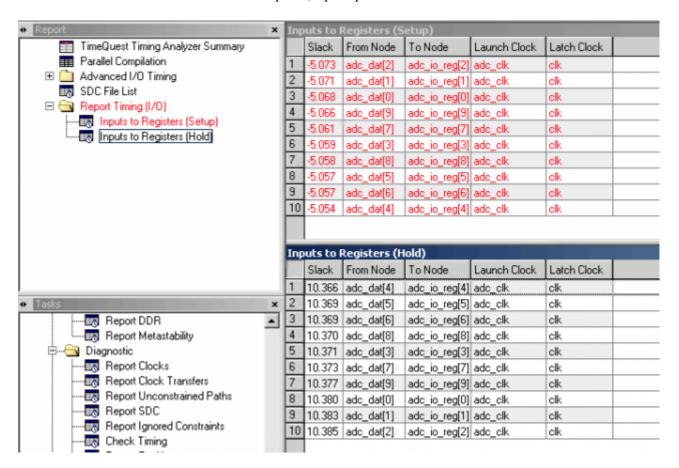
Для этого инвертируем клок:

assign adc  $clk = \sim clk$ ;

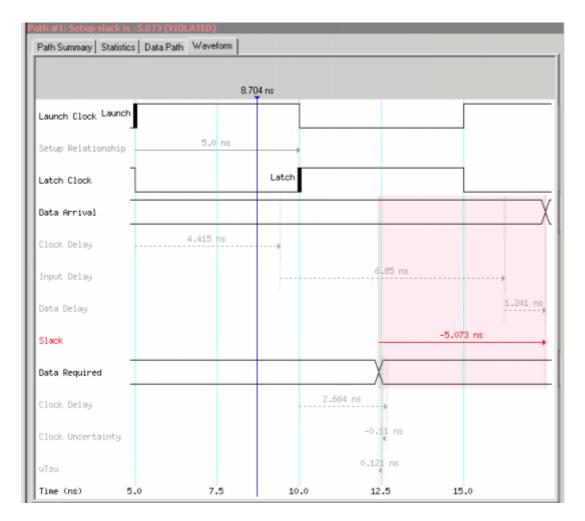
И соответственно поправим sdc файл:

create\_generated\_clock -name {adc\_clk} -source [get\_ports {clk}] -invert [get\_ports {adc\_clk}]

Все остальное остается тем же. Собираем, проверяем и в итоге:



Видим, что все в слаках. Посмотрим внимательнее, что же произошло.

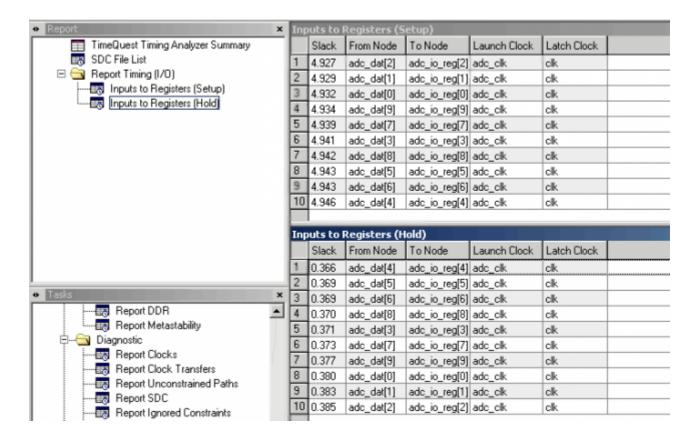


Мы видим, что точка отсчета *tsu* сдвинулась на 5нс влево, что естественно, привело к ломке констейнов. Для того, чтобы эта картина стала больше похоже на действительность, нужно передвинуть точку отсчета на второй фронт частоты *Latch Clock*. Для этого указываем TimeQuest что при анализе времянок нужно учитывать этот сдвиг.

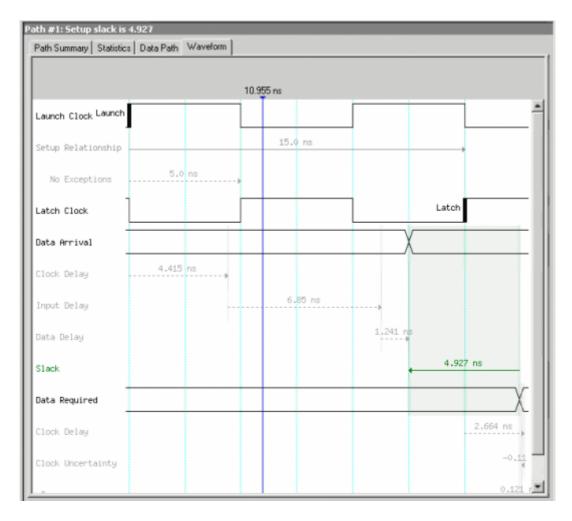
set multicycle path -end -from {get clocks {adc clk}} -to {get clocks {clk}} -setup 2

Т.е. я указал клок источник *-from adc\_clk*, клок приемник *-to clk*, указал, что анализ идет по *setup* и то, что нужно учитывать второй фронт клока. А то, что этот фронт нужно применить именно к приемному клоку я указал с помощью ключа *-end*.

Теперь сбрасываем проект, запускаем анализ заново и



видим, что слаки ушли и запасы по th стали больше, чем были запасы по tsu до этого. Хотя запас все же маловат. Но нам в этом случае важен сам метод. Посмотрим подробнее, как идет анализ:



Как видим, точка отсчета сдвинулась на второй фронт. Как и было запланировано.

Вот собственно и все про данный вид интерфейсов. Как видите ничего сложного, нужно только обязательно учитывать разводку интерфейсов на печатной плате.

#### **Source-Synchronus Input**

Вот мы и подходим к последнему типу рассматриваемых интерфейсов. Как мы уже рассматривали в таких интерфейсах, тактовая частота идет от отдельного генератора или источника. И в данном случае описание констрейнов идет через виртуальный клок. Рассмотрим опять наш АЦП:

```
module adc (input clk, input [9 : 0] adc_dat, output logic [9 : 0]
data);

logic [9 : 0] adc_io_reg;
logic [9 : 0] adc_reg;

always_ff @(posedge clk) begin
  {adc_reg, adc_io_reg} <= {adc_io_reg, adc_dat};
end

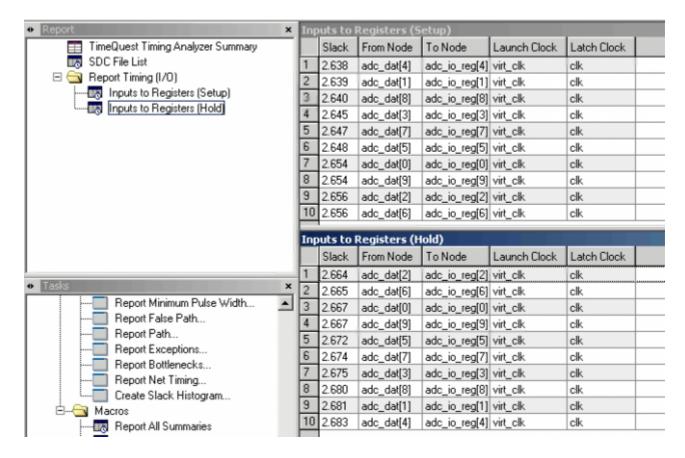
always_ff @(posedge clk) begin
  data <= adc_reg;
end</pre>
```

#### endmodule

sdc файл в этом случае будет следующий:

```
set time format -unit ns -decimal places 3
derive clock uncertainty
create clock-period 100MHz-name {clk} [get ports {clk}]
create clock -period 100MHz -name {virt clk}
set clock groups -exclusive -group {clk virt clk}
set CLK as delay max [expr 30.0*0.007]
set CLK as delay min [expr 30.0*0.007]
set CLK ad delay max [expr 30.0*0.007]
set CLK ad delay min [expr 30.0*0.007]
set ADC DATA delay max [expr 20.0*0.007]
set ADC DATA delay min [expr 20.0*0.007]
set ADC Tco max
                    6.5
set ADC Tco min
                    2.5
set input delay-clock {virt clk} -max [expr $CLK as delay max + $ADC Tco max +
$ADC DATA delay max - $CLK ad delay max] [get ports {adc dat[*]}]
set input delay-clock {virt clk} -min [expr $CLK as delay min + $ADC Tco min +
$ADC DATA delay min - $CLK ad delay min] [get ports {adc dat[*]}]
```

Как вы видите, sdc файл аналогичен тому, что использовался для Source Synchronus Output, и построен по тем же правилам. Собираем, запускаем анализ и,



как видите, все в шоколаде %).

Вот мы с вами и рассмотрели самую большую и требующую тонкой настройки и шаманства область приложения TimeQuest. Некоторые могут сказать "зачем нам что-то констрейнить, и так сойдет", что ж, это их право. Я же думаю, что знать, что твое устройство будет работать во всех *Worst Case* без ошибок по времянке лучше, чем сидеть и ждать пока где-то эта ошибка выстрелит %)

# TimeQuest для чайников. Часть 5 (Заключение)

Мы рассмотрели основные вопросы по заданию констрейнов для различных проектов.

За границами рассмотрения остались такие виды задания ограничений, как мультицикловые пути в проекте (мы рассмотрели их использование только в интерфейсах), интерфейсы с работой по обоим фронтам.

Цель охватить все возможные ситуации не ставилась, предоставленной информации достаточно для начала использования TimeQuest. То, что будет не понятно, можно найти в документации на TimeQuest и в хендбуке на квартус. Все это доступно на сайте альтеры.

Если же возникнут вопросы, ответы на которые вы не нашли, то задать вы их можете на форум <a href="www.electronix.ru">www.electronix.ru</a>. Или вы можете отправить вопрос мне в почту. Но заранее предупреждаю, вопрос должен быть предметный, иначе письмо полетит в мусор. В письме должно быть следующее:

- 1. Тема письма Вопрос/проблема в TimeQuest
- 2. Описание проблемы что у вас не получается

- 3. Вычлененная проблема из вашего проекта маленький модуль, который демонстрирует логику вашего проекта, где есть затык. К этому файлу qsf/qpf файлы проекта.
- 4. Ваше решение проблемы ваш sdc файл, в котором должно быть такое задание констрейнов, которое вы считаете нужным. Заранее предупреждаю, если в sdc файле будут только клоки и не будет, например описания констрейнов вводавывода, а вопрос вы задаете именно про них, на такие письма отвечать не буду. Прочитайте еще раз блог, как задавать эти констрейны, я описал.

Ответ на вашу проблему будет оформлен как приложение к блогу "TimeQuest для чайников".

Напоследок еще немного полезных док про TimeQuest

- 1. Constraining\_SOPC\_Designs\_v11.0.doc обзорная дока о задании констрейнов для дизайнов в SOPC Builder
- 2. mnl sdctmq.pdf справочник по командам TimeQuest a

Желаю удачи в освоении TimeQuest a, вы уже убедились, что в этом нет ничего сложного %).