



## **ARQUITECTURA DE COMPUTADORAS**

# **Trabajo Práctico 2**

#### Profesores:

- > Santiago Rodriguez
- > Martin Pereyra

#### Alumnos:

➤ Sebastian Klincovitzky➤ Ivo Ferrari4115845140326730

### FCEFyN - Arquitectura de Computadoras



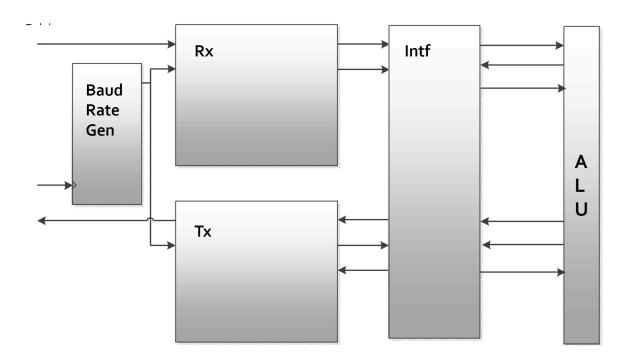
Objetivos	3
Sistema a desarrollar	3
Diagramas usados de modelo	3
Módulos usados	4
ALU	5
Baudrate_Gen	5
Rx	5
Rx_parity	5
Tx	5
Intf	6
TestBench	6



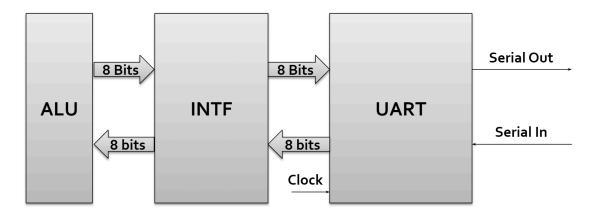
## Objetivos

- 1. Implementar un módulo UART haciendo uso de la ALU del primer trabajo práctico.
- 2. Implementar la UART con y sin bit de paridad.

#### Sistema a desarrollar

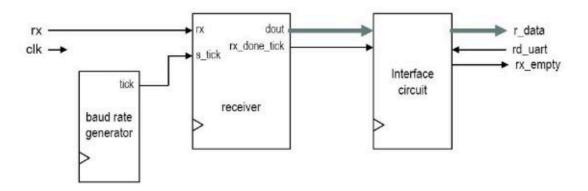


## Diagramas usados de modelo

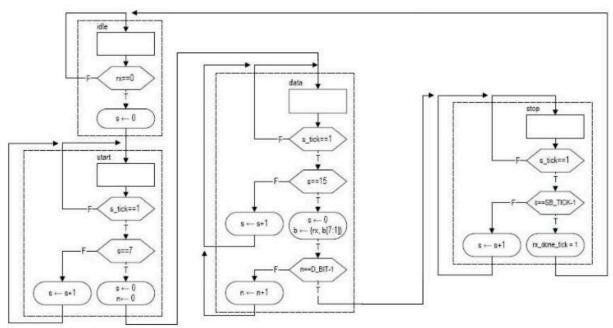


Receptor UART

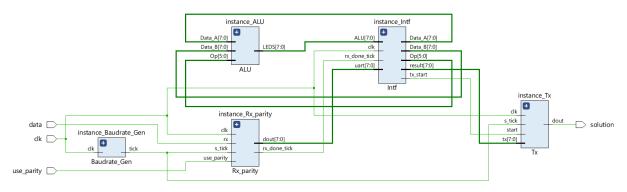




#### Diagrama de estados Rx



### Módulos usados



Para el desarrollo de este trabajo creamos 6 módulos:



#### ALU

Módulo ALU utilizado en el primer trabajo práctico.

#### Baudrate\_Gen

En base a un cálculo matemático haciendo uso de la frecuencia de clock y el baudrate deseado, da como salida los ticks para Rx y Tx.

```
module Baudrate_Gen

#(
    parameter BAUDRATE = 19200,
    parameter CLOCK = 50000000, //revisar constraint
    parameter TICK_RATE = CLOCK / (BAUDRATE * 16),
    parameter N_TICK_COUNTER = $clog2(TICK_RATE)
```

#### Rx

Módulo receptor de la UART. Realiza un muestreo de la entrada rx contando la cantidad de ticks que recibe para buscar hacerlo al centro de la señal, tras recibir el byte completo, lo transmite.

Este módulo avanza haciendo uso de 4 estados: IDLE, START, DATA, STOP. De IDLE avanza a START cuando recibe un 0, en START avanza con 7 ticks, y DATA al llegar a 15 ticks guarda un bit, al acumular 8 (N\_data-1) bits avanza a STOP, donde vuelve a IDLE al recibir N\_STOP\_TICKS ticks. Ademas de cambiar de estado, en STOP se activa la señal para indicar que se terminó de recibir el dato, y que el módulo siguiente sepa que puede aceptar el dato.

### Rx\_parity

Una evolución del módulo anterior, para poder hacer uso del bit de paridad, agrega una entrada para indicar si se debe usar paridad o no, y un quinto estado, PARITY, al que se llega antes de ir a STOP solo si así lo indica la señal de entrada.

#### Tx

Módulo transmisor de la UART, recibe un byte, y al recibir la señal de comienzo, lo transmite bit a bit.

Para hacerlo, lo hace con 3 estados: IDLE, DATA, y STOP. De IDLE avanza con la señal start, en DATA transmite cada uno de los bits del dato, y STOP transmite un último bit de stop antes de volver a IDLE.



#### Intf

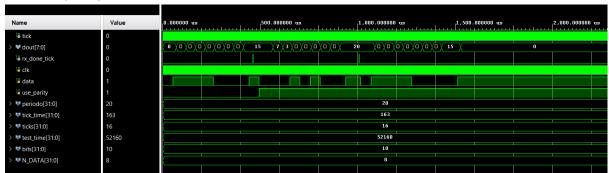
Módulo entre la ALU y la recepción y transmisión de datos. Rx recibe y le pasa los datos y operandos, este se los pasa a la ALU, recibe el resultado, y se los envía a Tx. Consta de 4 estados, FIRST\_DATA, SECOND\_DATA, OPERATION, y SEND. En los primeros 3 estados avanza según flag de haber recibido los datos del Rx, y SEND luego de habilitar la flag del Tx,, vuelve naturalmente a FIRST\_DATA.

#### **TestBench**

En nuestro trabajo, hemos realizado un TestBench por cada módulo, a continuación capturas de la simulación del TOP donde se realiza suma entre 15 y 20:



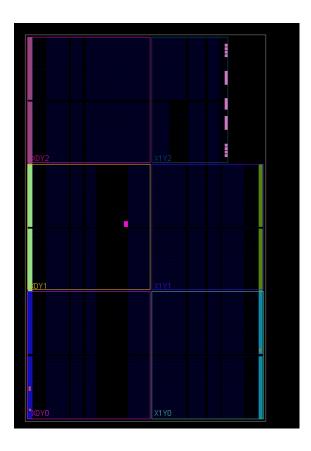
A continuación captura de la simulación de Rx\_parity, donde se recibe un 15 con la paridad desactivada, luego se activa paridad y se envía un 20 con bit de paridad 1, y luego 15 (00001111) con bit de paridad 0 (estando la paridad activada), por lo que no se activa rx\_done, y luego se reinicia:



#### TOP post síntesis:







#### Compilación correcta del top:

