



آزمایش پنجم: طراحی ضرب کننده

ضرب کننده‌ی بوث

همانطور که در توضیحات آزمایش آمده است، این ضرب کننده دارای یک بخش مسیر داده و یک بخش کنترل است. همچنین ما یک فایل constants.v تعریف کردیم که در آن مقادیر ثابت مقداردهی شده‌اند. در نهایت نیز ماژولی بنام booth_multiplier وجود دارد که بخش کنترل را به بخش مسیر داده متصل می‌کند. برای این آزمایش یک تست بنچ نیز نوشته شده است که در انتها آن را بررسی می‌کنیم. در بخش سیمولیشن ما پهنای multiplier و multiplicand را برابر ۵ در نظر گرفتیم و یکبار اعداد ۴ و ۱۰ و یکبار -۳ و ۵ را در آن تست کردیم. ولی برای بخش سنتز برای سهولت کار پهنای بیت را ۴ بیت در نظر گرفتیم تا اختصاص پین‌ها ساده‌تر باشد. در ادامه کدهای وریلاگ مربوط به هر بخش آمده است:

کد مربوط به booth_multiplier :

```
`include "constants.v"

module booth_multiplier(multiplier, mutiplicand, clk, rst, start, result);

    parameter size = `size;

    input [size-1:0] multiplier;
    input [size-1:0] mutiplicand;
    input clk;
    input rst;
    input start;

    output [2*size-1:0] result;

    //=====

    wire data_path_en;
    wire first_round;
    wire last_round;
    wire [2*size-1:0] temp_result;

    //=====

    assign result = (last_round) ? temp_result : 0;

    booth_controler controler(
        .clk(clk),
```



```
        .rst(rst),
        .start(start),
        .first_round(first_round),
        .last_round(last_round),
        .data_path_en(data_path_en)
    );

    booth_multiplier_data_path data_path(
        .en(data_path_en),
        .clk(clk),
        .rst(rst),
        .multiplier(multiplier),
        .mutiplicand(mutiplicand),
        .first_round(first_round),
        .result(temp_result)
    );

endmodule
```

کد مربوط به بخش کنترلر:

```
`include "constants.v"

module booth_controler(clk, rst, start, first_round, last_round, data_path_en);

    parameter size = `size;

    input clk;
    input rst;
    input start;

    output first_round;
    output last_round;
    output data_path_en;

    //=====

    reg [size-1:0] counter = 0;
    reg first_round;
    reg last_round;
    reg data_path_en;

    //=====

    always @(posedge clk, posedge rst)begin
        if (rst == 1'b1)begin
```



```
        counter = 0;
        last_round = 0;
        first_round = 0;
        data_path_en = 0;
    end
    else begin
        if (start == 1'b1) begin
            data_path_en = 1;
            if (counter == 0)begin
                first_round = 1;
            end
            else begin
                first_round = 0;
            end

            if (counter == size)begin
                last_round = 1;
            end
            else begin
                last_round = 0;
            end

            if(counter == size)begin
                counter = 0;
            end
            else begin
                counter = counter + 1;
            end
        end
        else begin
            data_path_en = 0;
        end
    end
end
endmodule
```

کد مربوط به بخش مسیر داده:

```
`include "constants.v"

module booth_multiplier_data_path(en, multiplier, mutiplicand, clk, rst, first_round,
result);

    parameter size = `size;

    input en;
```



```
input [size-1:0] multiplier;
input [size-1:0] multiplicand;
input clk;
input rst;
input first_round;

output [2*size:1] result;

//=====

reg signed [2*size:0] temp_result;
reg [1:0] op;

//=====

assign result = temp_result[2*size:1];

always @(posedge clk, posedge rst)begin
    if (rst == 1'b1) begin
        temp_result = 0;
    end
    else begin
        if (en) begin
            if(first_round == 1'b1)begin
                temp_result[size:0] = (multiplicand<<1);
                temp_result[2*size:size+1] = 0;
                op = temp_result[1:0];
            end
            case (op)
                `NOOP: begin
                    temp_result = (temp_result >>> 1);
                    op = temp_result[1:0];
                end
                `ADD: begin
                    temp_result[2*size:size+1] = temp_result[2*size:size+
1] + multiplier;

                    temp_result = (temp_result >>> 1);
                    op = temp_result[1:0];
                end
                `SUB: begin
                    temp_result[2*size:size+1] = temp_result[2*size:size+
1] - multiplier;

                    temp_result = (temp_result >>> 1);
                    op = temp_result[1:0];
                end
                default: begin
                    temp_result = (temp_result >>> 1);
```



```
                op = temp_result[1:0];
            end
        endcase
    end
end
end
endmodule
```

کد مربوط به تست پنج:

```
`include "constants.v"

module test_booth();

    parameter size = `size;
    reg [size-1:0] multiplier;
    reg [size-1:0] mutiplicand;
    reg clk;
    reg rst;
    reg start;

    wire [2*size-1:0] res;

    always #5 clk = !clk;

    booth_multiplier booth_multiplier(
        .multiplier(multiplier),
        .clk(clk),
        .rst(rst),
        .mutiplicand(mutiplicand),
        .start(start),
        .result(res)
    );

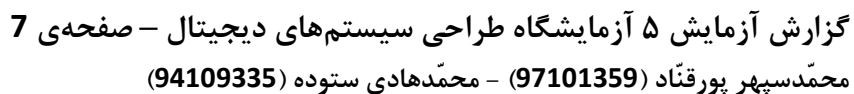
    initial begin
        rst = 1;
        clk = 0;
        mutiplicand = -3;
        multiplier = 5;
        #15
        rst = 0;
        start = 1;
    end
endmodule
```



کد مربوط به constants:

```
`define size      4
`define NOOP      2'b00
`define ADD       2'b01
`define SUB       2'b10
```

ماژول `booth_multiplier` به اینصورت عمل می‌کند که هر ۵ کلاک یکبار (به اندازه پهنای بیت ورودی‌ها) نتیجه حاصل ضرب را نمایش می‌دهد. به این صورت که کنترلر دو سیگنال `first_round` و `last_round` تولید می‌کند که با `assert` شدن سیگنال `first_round` مسیر داده ورودی‌ها را لود می‌کند و کار خود را شروع می‌کند. سپس کنترلر یک متغیر `counter` دارد که می‌شمرد چند کلاک گذشته و در کلاک آخر که نتیجه ضرب آماده شده است (`counter == size`) سیگنال `last_round` را `assert` می‌کند و نتیجه محاسبه شده در بخش مسیرداده را بر روی خروجی `booth_multiplier` قرار می‌دهد. تا زمانی هم که نتیجه ضرب آماده نشده است مقدار صفر را برای خروجی در نظر می‌گیریم.



این دستگاه، پین‌ها را مطابق شکل 1 اختصاص می‌دهیم.

شکل 1 - نحوه‌ی اختصاص یی‌ها

به جز سیگنال rst و start که از Push-button استفاده می‌کند، سایر ورودی‌ها به کمک Switch داده شده‌اند. خروجی‌های result نیز به LED متصل شده است.



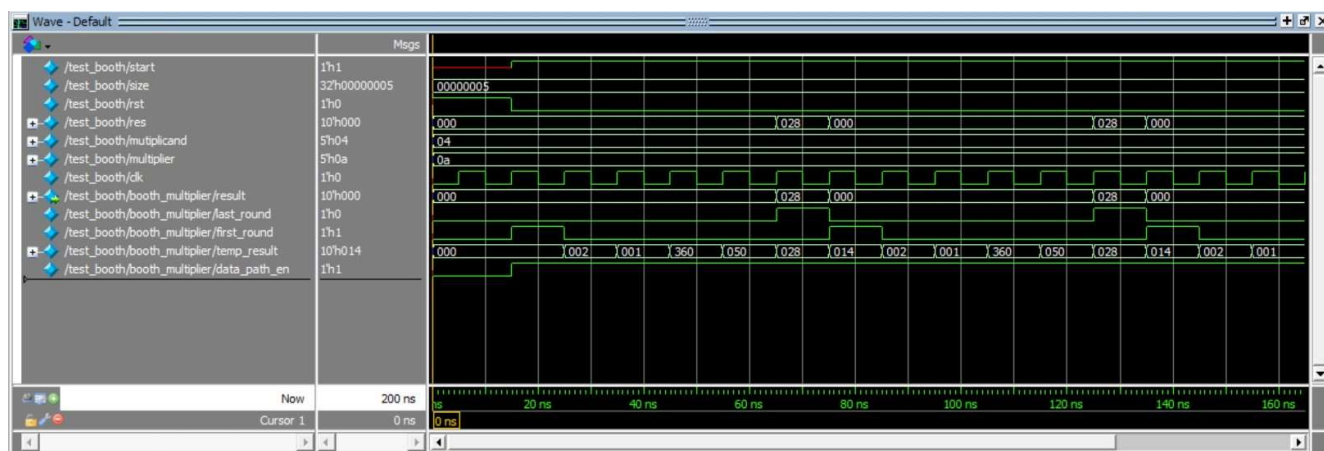
حال، پروژه را کامپایل می‌کنیم. نتیجه‌ی تحلیل و سنتز پس از کامپایل پروژه در شکل 2 نشان داده شده است.

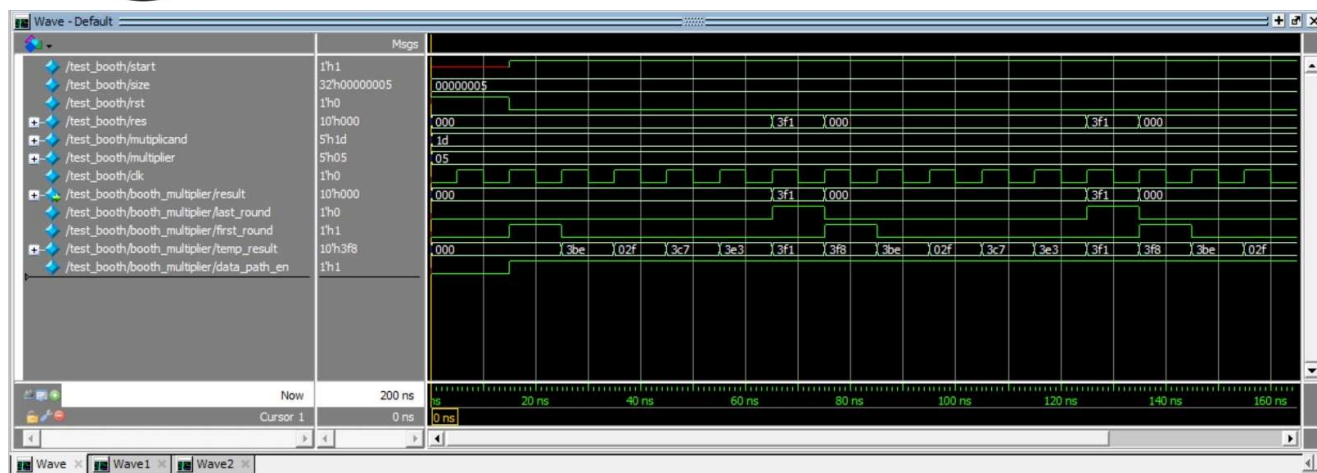
Analysis & Synthesis Summary		
Analysis & Synthesis Status	Successful - Fri Jul 10 16:40:22 2020	
Quartus II 64-Bit Version	13.0.1 Build 232 06/12/2013 SP 1 SJ Web Edition	
Revision Name	booth_multiplier	
Top-level Entity Name	booth_multiplier	
Family	Cyclone II	

	Task	Time
✓	Compile Design	00:00:23
✓	Analysis & Synthesis	00:00:05
	Edit Settings	
	View Report	
✓	Analysis & Elaboration	
	> Partition Merge	
	> Netlist Viewers	
	> Design Assistant (Post-Mapping)	
	> I/O Assignment Analysis	
	> Early Timing Estimate	
✓	> Fitter (Place & Route)	00:00:09
✓	> Assembler (Generate programming files)	00:00:05
✓	> TimeQuest Timing Analysis	00:00:04
	> EDA Netlist Writer	
	Program Device (Open Programmer)	

شکل 2 - نتیجه‌ی سنتز ماژول ضرب کننده بوث

شکل 3، تست عملکرد ماژول پیاده‌سازی شده به کمک Waveform را نشان می‌دهد.





شکل 3 - شکل موج حاصل از تست عملکرد ماژول تست بنچ ضرب کننده بوث

همانگونه که در دو شکل بالا مشاهده می‌کنید هنگامی که `last_round` برابر یک است نتیجه ضرب در `res` ریخته شده است (هر ۵ کلاک). نتیجه مرحله به مرحله ضرب کننده را نیز می‌توانید در سیگنال `temp_result` مشاهده کنید.