Techniki Mikroprocesorowe

Projekt 1 - Picoblaze Edytor tekstu na wyświetlaczu LCD



Wydział Fizyki i Informatyki Stosowanej

Adrian Wysocki nr indeksu: 290538

16 grudnia 2020

1 Wstęp

Celem tego projektu było napisanie programu na mikroprocesor PicoBlaze, który ma działać jako edytor tekstu na wyświetlaczu LDC (wyświetlacz wbudowany w FPGA, na którym 'zaimplementowany' jest procesor). Ponieważ projekt realizowałem samodzielnie, początkowy zakres wymagań został zredukowany z uzgodnieniem prowadzącego zajęcia [3]. Lista wszystkich wymagań projektowych znajduje się w sekcji 'Założenia projektowe'.

2 Założenia projektowe

- klawiatura podłączona przez port PS/2
- podstawowa obsługa przycisków litery, liczby, podstawowe znaki
- przejście do drugiego wiersza, po zapisaniu ostatniego znaku pierwszego wiersza
- obsługa strzałek przemieszczanie kursora
- obsługa przycisku **enter** przejście kursora do drugiego wiersza wyświetlacza lcd
- obsługa przycisku backspace usunięcie znaku znajdującego się przed kursorem

3 Sprzęt

- klawiatura z zestawem instrukcji 2 [1]
- płytka FPGA Spartan-3A/3AN Starter Kit [2] z wgranym bitstreamem mikroprocesora PicoBlaze

4 Dokumentacja

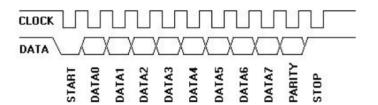
4.1 Architektura

4.1.1 Obsługa interfejsu PS/2

Informacje od klawiatury otrzymywane są poprzez interfejs PS/2. Złącze tego interfejsu posiada 3 linie:

- zegar
- dane
- uziemienie

Interfejs obsługiwany jest poprzez przerwania od opadającego zbocza zegarowego. Po każdym wywołaniu przerwania zapisywany jest kolejny bit danych przychodzących z klawiatury i zapisywany jest on do pamięci RAM. Gdy cała ramka danych zostanie odebrana (znak lub jego część), otrzymany bajt danych zostaje wystawiony w odpowiednie miejsce pamięci RAM, co jest sygnałem dla wątku głównego procesora, że kolejny znak jest gotowy do obsłużenia.



Rysunek 1: Ramka danych PS/2

4.1.2 Obsługa otrzymanych znaków

Wątek główny procesora zajmuje się obsługą otrzymanych od klawiatury bajtów danych znaków - tych, które wystawione zostaną do obsługi przez funkcję obsługującą przerwania od klawiatury.

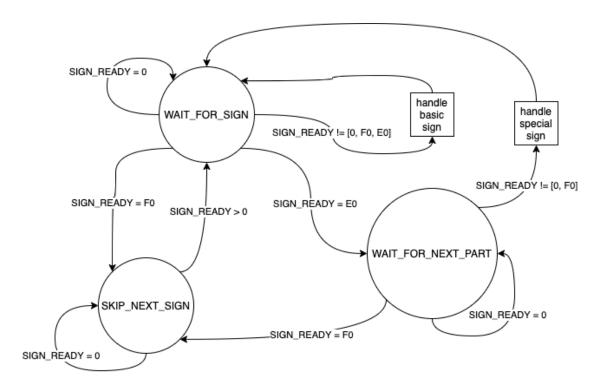
Spoglądając na zestaw instrukcji klawiatury 2 [1], widać że możemy otrzymywać następujące kombinacje bajtów:

- naciśnięcie zwykłego przycisku (np. litera 'a') klawiatura wyśle jeden bajt 1C
- puszczenie zwykłego przycisku (np. litera 'a') klawiatura wyśle dwa bajty F0 oraz 1C
- naciśnięcie specjalnego przycisku (np. strzałka w lewo) klawiatura wyśle dwa bajty
 E0 oraz 6B
- puszczenie specjalnego przycisku (np. strzałka w lewo) klawiatura wyśle trzy bajty
 E0, F0 oraz 6B

Jak widać poza informacją o jaki przycisk chodzi możemy również otrzymać informację, o tym, że przycisk jest puszczany i o tym, że jest to przycisk specjalny.

Realizując projekt zdecydowałem się na kompletne ignorowanie momentu kiedy przycisk jest puszczany. Dzięki takiemu rozwiązaniu chcąc wypisać dowolny znak na wyświetlaczu procesor otrzymując dwie informacje - wciśnięcie oraz puszczenie przycisku - przetwarza tylko jedną z nich (wciśnięcie) i wypisuje znak jeden raz.

Architektura części odpowiedzialnej za obsługę otrzymanych bajtów zrealizowana została jako maszyna stanów. Jej architektura przedstawiona została na poniższym rysunku:



Rysunek 2: Maszyna stanów aplikacji

4.2 Implementacja

4.2.1 Konfiguracja

Przed wejściem do funkcji main wykonywana jest następująca konfiguracja:

- wyzerowanie wszystkich rejestrów (po resecie płytki nie są one zerowane)
- włączenie przerwań (instrukcja EINT)
- włączenie przerwań od PS/2
- \bullet konfiguracja PS/2 ustawienie typu przerwań na zbocze, ustawienie przerwań na zboczu opadającym, ustawienie przerwań od linii zegara
- inicjalizacja wyświetlacza
- ustawienie kursora w lewym górnym rogu wyświetlacza
- ustawienie stanu początkowego na WAIT FOR SIGN

Poniższy listing przedstawia wykonanie powyższych czynności w kodzie programu:

```
1
  CALL
           reset_regs
2
  EINT
           s0, 0b0000010
3
  LOAD
  OUT
4
           s0, int_mask
  CALL
5
           configure_ps2
6
7
  CALL
           init_display
```

```
CALL
            push_reg
10
  LOAD
            s0, 0x80
11
   _PUSH
            s0
   CALL
12
            set_cursor
13
   CALL
            pop_reg
14
15
   LOAD
            so, WAIT_FOR_SIGN_STATE
16
   STORE
            s0, STATE
```

4.2.2 Obsługa przerwań

Każda przychodząca ramka danych od klawiatury posiada 11 bitów:

- 1 bit startu
- 8 bitów danych
- 1 bit parzystości
- 1 bit stopu

W procedurze obsługi przerwań każdy liczony jest każdy bit (licznik znajduje się pod adresem 255). Gdy obsługiwany jest jeden z bitów: 1, 10 lub 11 - jest on po prostu ignorowany. Pozostałe bity (od 2 do 9) to bity danych i zapisywane są w pamięci ram (pod adresem 254). Z każdym kolejnym odebranym bitem pobierane są z pamięci RAM dotychczas otrzymane bity, przesuwane o jeden w lewo, a w pozycji LSB zapisywany jest nowo odebrany bit. Dzięki takiej procedurze, po otrzymaniu 8 bitów danych, pierwszy odebrany bit znajduje się na pozycji MSB, drugi odebrany na MSB-1 itd do ostatniego odebranego, który znajduje się na pozycji LSB.

Po odebraniu 8 bitów danych, znak znajdujący się pod adresem 254, przepisywany jest do adresu 0. Adres ten monitorowany jest cały czas przez wątek procesora, więc po chwili zostaje przez niego odczytany i wyzerowany. Gdy program zajmuje się obsługą otrzymanego znaku, funkcja obsługująca przerwanie może odbierać w tym samym czasie kolejny znak i gdy będzie on gotowy wystawić go pod adres 0.

Poniższy listing przedstawia kod odpowiedzialny za wykonanie wyżej wymienionych czynności:

```
1
2
   interrupt_handler:
3
        CALL
                  push_reg
4
        FETCH
                  sO, PS2_COUNTER
5
        ADD
                  s0, 1
6
                  sO, PS2_COUNTER
        STORE
7
8
        COMP
                  s0, 1
9
        JUMP
                  Z, skip_int
10
        COMP
                  s0, 10
                  Z, skip_int
11
        JUMP
12
                  s0, 11
        COMP
13
        JUMP
                  Z, skip_int_fin
14
15
        ΙN
                  s2, ps2
        SRO
16
                  s2
17
        RR
                  s2
18
```

```
19
        FETCH
                 s1, SIGN
20
        SRO
                 s1
21
        OR
                 s1, s2
22
                 s1, SIGN
        STORE
23
24
        JUMP
                 skip_int
25
26
   skip_int_fin:
27
        FETCH
                 s1, SIGN
                 s1, SIGN_READY
        STORE
28
29
30
                 sE, 0
        LOAD
31
        STORE
                 sE, SIGN
32
        STORE
                 sE, PS2_COUNTER
33
34
   skip_int:
35
        LOAD
                 sD, 0
36
        OUT
                 sD, int_status
37
        CALL
                 pop_reg
38
        RETI
39
   . CSEG
40
             0x3FF
41
   JUMP
             interrupt_handler
```

4.2.3 Mapowanie znaków

Mapowanie znaków z zestawu instrukcji klawiatury na ASCII zapisane zostało w pamięci RAM i zaczyna się od adresu 50. Mapowanie wygląda następująco:

```
.DSEG 0, 50
1
2
3
   SIGNS_BEGIN:
4
        .DB
5
        0x1C, 'a',
6
        0x32, 'b',
7
        0x21, 'c',
8
        0x25, '4',
9
        0x2E, '5',
10
        0x36, '6',
11
12
        . . .
13
        0x41, ',',
        0x49, '.',
14
15
        0x4A, '/',
        0x66, 254, ; BACKSPACE
16
        0x5A, 255 ; ENTER
17
18
   SIGNS_END:
19
20
   . CSEG
```

Jak widać są to następujące po sobie kod znaku, który wysyła klawiatura oraz znak ASCII, który należy obsłużyć (np. wysłać na wyświetlacz).

4.2.4 Petla główna programu

W pętli głównej, program sprawdza co znajduje się pod adresem 0 RAM - czyli tam, gdzie zapisywany jest znak pochodzący od klawiatury. Jeżeli pobrany znak to 0 (czyli

z klawiatury nie przyszło nic nowego), to program nie robi nic. Jeżeli jest on różny od 0 (stała SIGN_READY), to wykonywany jest skok do obsługi otrzymanego znaku w aktualnym stanie. Pętla main przedstawiona została na poniższym listingu:

```
1
   main:
2
                 sO, SIGN_READY
        FETCH
3
        COMP
                 s0, 0
        JUMP
                 Z, skip
4
5
6
        LOAD
                 s1, 0
7
        STORE
                 s1, SIGN_READY
8
                 s1, STATE
9
        FETCH
10
11
        COMP
                 s1, WAIT_FOR_SIGN_STATE
12
                 Z, handle_wait_for_sign_state
        JUMP
13
14
        COMP
                 s1, SKIP_NEXT_SIGN_STATE
15
        JUMP
                 Z, handle_skip_next_sign_state
16
                 s1, WAIT_FOR_NEXT_PART_STATE
17
        COMP
18
                 Z, handle_wait_for_next_part_state
        JUMP
19
   skip:
20
        JUMP
                 main
```

4.2.5 Stan WAIT FOR SIGN

Gdy odebrany został znak i program znajduje się w tym stanie, to sprawdzone zostaną następujące warunki:

- jeżeli odebrany znak to F0 stan zostanie zmieniony na SKIP NEXT SIGN
- jeżeli odebrany znak to E0 stan zostanie zmieniony na WAIT FOR NEXT PART

W przypadku, gdy nie został spełniony żaden z powyższych warunków, odebrany znak zostanie jak wciśnięcie podstawowego przycisku (np. litery, liczby, lub znaku), czyli:

- jeżeli otrzymano enter kursor ustawiony zostanie w lewym dolnym rogu
- jeżeli otrzymano **backspace** wykonane zostaną trzy czynności: przesuń kursor w lewo, wpisz pusty znak (spację), przesuń kursor w lewo
- w pozostałych przypadkach nastąpi po prostu wypisanie znaku na wyświetlacz

Poniższy listing przedstawia kod odpowiedzialny za wykonanie powyższych czynności:

```
1
2
   handle_wait_for_sign_state:
3
        COMP
                s0, 0xF0
4
        JUMP
                Z, handle_f0_received
5
6
                s0, 0xE0
        COMP
7
        JUMP
                Z, handle_e0_received
8
9
        JUMP handle_sing
10
   handle_f0_received:
```

```
12
        LOAD
                 s1, SKIP_NEXT_SIGN_STATE
13
        STORE
                 s1, STATE
14
        JUMP
                 skip
15
16
   handle_e0_received:
                 s1, WAIT_FOR_NEXT_PART_STATE
17
        LOAD
18
        STORE
                 s1, STATE
19
        JUMP
                 skip
20
   handle_sing:
21
22
```

4.2.6 Stan SKIP NEXT SIGN

Jest to specjalny stan, w który program przechodzi po otrzymaniu od klawiatury bajtu 0xF0. Oznacza to, że puszczony został przycisk, którego kod zostanie przesłany jako następny. Jak wspomniane zostało wcześniej, puszczanie klawiszy jest kompletnie ignorowane, więc w tym stanie po odegraniu znaku od klawiatury, program go zignoruje i przejdzie do stanu oczekiwania na nowe znaki z klawiatury (WAIT FOR SIGN).

Poniższy listing przedstawia obsługę tego stanu:

```
1 handle_skip_next_sign_state:
2    LOAD    s1, WAIT_FOR_SIGN_STATE
3    STORE    s1, STATE
4    JUMP    skip
```

4.2.7 Stan WAIT FOR NEXT PART

Program przechodzi do tego stanu po otrzymaniu od klawiatury bajtu 0xE0. Oznacza to, że kolejny bajt, który wyśle klawiatura:

- jest klawiszem specjalnym
- jest puszczeniem przycisku (bajt F0)

Jeżeli jest to puszczenie przycisku to program przechodzi do stanu SKIP_NEXT_SIGN. W innym przypadku sprawdza, o który znak specjalny chodzi. W przypadku tego projektu, ze znaków specjalnych obsługiwane są tylko strzałki. Gdy program w tym stanie otrzyma bajt danych, sprawdzi czy pasuje on z kodem, któregoś z przycisków dla strzałek i przejdzie od odpowiedniej funkcji, która wykona przesunięcie kursora.

Poniższy listing przedstawia obsługę tego stanu:

```
1
   handle_wait_for_next_part_state:
2
        COMP
                s0, 0xF0
3
        JUMP
                Z, handle_f0_received
4
        JUMP
                handle_special
5
   handle_special:
6
        COMP
                s0, 0x6B; left arrow
7
        JUMP
                Z, handle_left
8
9
10
        COMP
                s0, 0x74; right arrow
11
        JUMP
                Z, handle_right
12
13
        COMP
                s0, 0x75; up arrow
```

```
14
       JUMP
                Z, handle_up
15
16
                s0, 0x72; down arrow
       COMP
17
       JUMP
                Z, handle_down
18
   handle_special_before_fin:
19
20
                s1, WAIT_FOR_SIGN_STATE
       LOAD
21
       STORE
                s1, STATE
22
        JUMP
                skip
```

Literatura

- [1] AT Keyboard Scan Codes (Set 2). https://webdocs.cs.ualberta.ca/~amaral/courses/329/labs/scancodes.html.
- [2] Spartan-3A/3AN Starter Kit Manual. https://www.gta.ufrj.br/ensino/ EEL480/spartan3/ug334.pdf.
- [3] Krzysztof Świentek. http://www.fis.agh.edu.pl/koidc/staff.php?worker=6& type=2.