



Grundlagen der Digitaltechnik

Foliensatz 4: Rechenwerke und Operationsabläufe

G. Kemnitz

Institut für Informatik, TU Clausthal (EDS_F4)
23. Februar 2021



Inhalt F4: Rechenwerke und Operationsabläufe

Rechenwerke

- 1.1 Addierer
- 1.2 Subtrahierer, Zähler etc.
- 1.3 Multiplizierer
- 1.4 Komparatoren
- 1.5 Block-Shifter

Automaten

- 2.1 Entwurf mit KV-Diagrammen
- 2.2 Beschreibung in VHDL
- 2.3 Redundante Zustände
- 2.4 Spezifikation und Entwurf

Operationsabläufe

- 3.1 Serielle Schnittstelle
- 3.2 Serieller Addierer
- 3.3 Dividierer



Die Zielfunktionen für Schaltungen aus Tausenden bis Millionen von Gattern werden als Programme beschrieben, simuliert und synthetisiert.

Programme zur Beschreibung digitaler Schaltungen nutzen neben logischen Ausdrücken und Fallunterscheidungen auch arithmetische Ausdrücke.

Arithmetische Ausdrücke werden durch Rechenwerke und taktgesteuerte Berechnungsabläufe nachgebildet.

Auch andere komplexe Verarbeitungsfunktionen werden sequentiell durch taktgesteuerte Abläufe nachgebildet.



Rechenwerke



Rechenwerke

Rechenwerke sind Schaltungen ohne Zwischenspeicher zur Ausführung arithmetischer (und bitscheibenorientierter Logik-) Operationen. Gebräuchliche Rechenwerke:

- Addierer,
- Subtrahierer (Addierer mit negiertem Subtrahenden),
- Multiplizierer,
- Vergleicher für gleich, größer, größer gleich, ...
- Shifter (Potenzierung mit Zweierpotenz),
- mehrfunktionale Einheiten, z.B. die ALU (**A**rithmetic **L**ogic **U**nit) eines Prozessors.

Kompliziertere arithmetische Funktionen (Division, Potenzierung, Winkelfunktionen, ...) werden in Schritten, gesteuert durch einen Automaten oder ein Programm, ausgeführt.

Beschreibung algorithmisch, parametrisiert. Schaltungsgeneratoren.



Addierer



Algorithmus der Addition

0	1	1	0	0	1	0	1	$(-0 \cdot 2^8)$	Erweiterung zu vorzei- chenbehaf- teten Zahlen	
+1	0	0	0	0	0	0	1	1		$(-1 \cdot 2^8)$
1	1	1	0	$1^{(1)}$	$0^{(1)}$	$0^{(1)}$	0	$(-1 \cdot 2^8)$		

- Wiederhole für alle Stellen beginnend mit der niederwertigsten
 - Addition der Ziffern und des Übertrags der Bitstelle zuvor.

Für die Addition von drei Binärziffern $a_i + b_i + c_i$ gilt:

- Summe $s_i = 1$, wenn ein oder alle Summanden »1« sind, und
- Übertrag $c_{i+1} = 1$, wenn mindestens zwei der Summanden »1« sind

(a_i, b_i – Binärziffern; c_i – Übertrag).

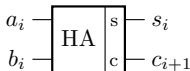
Voll- und Halbaddierer

Volladdierer addiert zwei Summanden- und ein Übertragsbit.

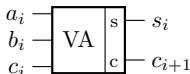
Halbaddierer addiert nur zwei Bit.

c_i	b_i	a_i	c_{i+1}	s_i
0	0	0	0	0
0	0	1	0	1
0	1	0	0	1
0	1	1	1	0
1	0	0	0	1
1	0	1	1	0
1	1	0	1	0
1	1	1	1	1

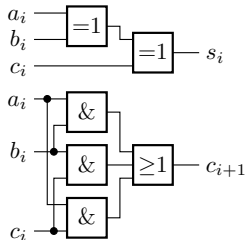
Halbaddierer



Volladdierer



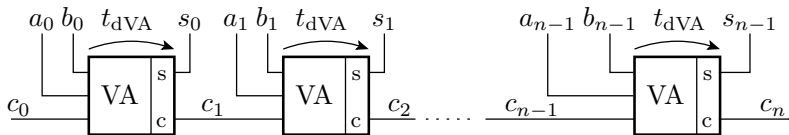
Schaltung Volladdierer



	Halbaddierer	Volladdierer
Summe s_i	$a_i \oplus b_i$	$a_i \oplus b_i \oplus c_i$
Übertrag c_{i+1}	$a_i b_i$	$a_i b_i \vee a_i c_i \vee b_i c_i$

Ripple-Addierer

Der Ripple-Addierer ist der einfachste Addierer. Er besteht aus n über die Übertragungssignale verketteten Volladdierern.



Beschreibung durch eine Generierungsschleife

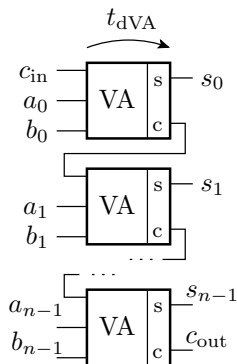
```

signal a,b,s:std_logic_vector(n-1 downto 0);
signal cin, cout: std_logic;
    
```

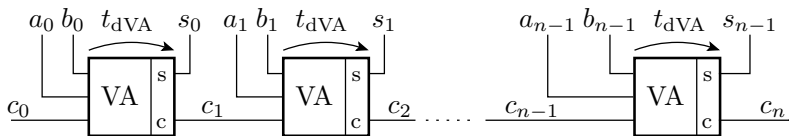
```

...
process(a, b, cin)
  variable c: std_logic;
begin
  c:=cin;
  for i in 0 to n-1 loop
    s(i) <= a(i) xor b(i) xor c;
    c := (a(i) and b(i)) or (a(i) and c)
      or (b(i) and c);
  end loop;
  cout<=c;
end process;
    
```

c muss eine Variable sein, damit im Folgeschleifendurchlauf der zuletzt berechnete Wert weiterverarbeitet wird.



Verzögerungszeit eines Ripple-Addierers



- Die maximale Verzögerung ist die vom Übertragungseingang c_0 bis zum Übertragsausgang c_n und beträgt

$$t_{dAdd} = n \cdot t_{dVA}$$

(t_{dVA} – Verzögerung eines einzelnen Volladdierers).

- Verringerbar durch Minimierung der Verzögerung von c_{i-1} bis c_i für alle Volladdierer.

Schneller Übertragsdurchlauf

Zur Minimierung der Übertragsverzögerung werden bitweise zwei Hilfssignale gebildet:

- Übertrag weiterleiten (propagate):

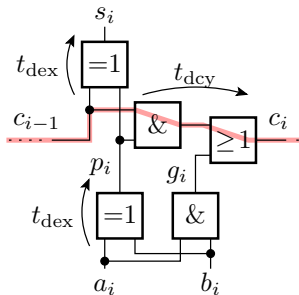
$$p_i = a_i \oplus b_i$$

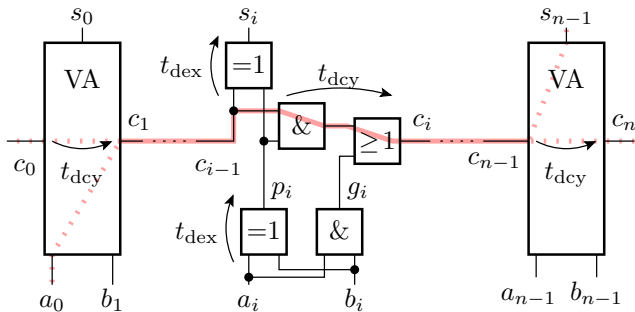
- Übertrag erzeugen (generate):

$$g_i = a_i b_i$$

Mit diesen Hilfssignalen vereinfacht sich der zeitkritische Berechnungsteil zu:

$$c_i = p_i c_{i-1} \vee g_i$$





Der Aufwand ist etwa derselbe wie für den Ripple-Addierer mit Volladdierern ohne schnellen Übertragsdurchlauf. Die Verzögerung ist nur etwa halb so groß.

In dem FPGA für die Übungen gibt es spezielle Verbindungen und Gatter für die schnelle Übertragsweitergabe zwischen benachbarten Zellen. Dadurch ist die Addition im Vergleich zu anderen gleichlangen Gatterverkettungen sehr schnell.

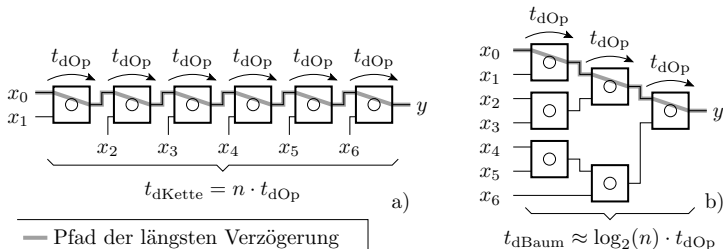
Hierarchische Addierer

In einem hierarchischen Addierer wird die Übertragsberechnung

- in eine assoziative Operation überführt und
- die Kettenstruktur durch eine Baumstruktur ersetzt:

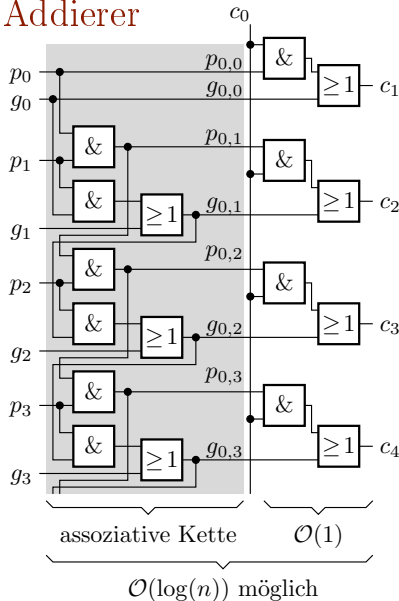
$$x_6 \circ \dots \circ x_1 \circ x_0 = ((x_1 \circ x_0) \circ (x_3 \circ x_2)) \circ ((x_4 \circ x_5) \circ x_6)$$

Bei einem Baum nimmt die Verzögerung nur noch mit dem Logarithmus statt linear der Anzahl der Operationen zu.



Block-Generate-Propagate-Addierer

Aus den Generate- und Propagate-Signalen g_i und p_i der einzelnen Bitstellen wird für jede Bitstelle i ein Block-Generate-Signal $g_{0,i}$ und ein Block-Propagate-Signal $p_{0,i}$ gebildet. Diese beschreiben, ob die Summandenbits 0 bis i zusammen für Bit i einen Übertrag generieren oder den Eingangsübertrag c_0 bis Bit i weiterleiten. Die Bildung der Block-Generate- und Block-Propagate-Signale ist assoziativ.



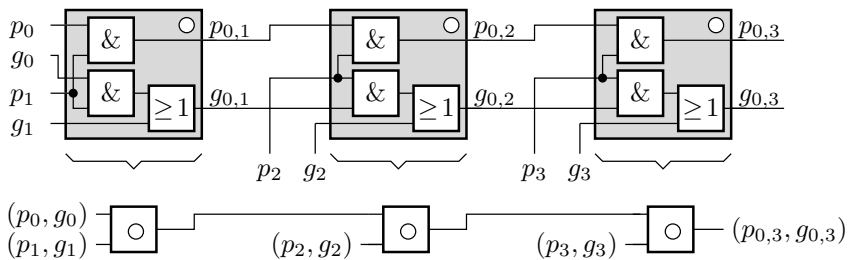
Die Kettenoperation zur Bildung der Block-Generate- und Block-Propagate-Signale für drei aufeinanderfolgende Bits:

$$(p_2, g_2) \circ [(p_1, g_1) \circ (p_0, g_0)] = (p_2 p_1 p_0, g_2 \vee g_1 p_2 \vee g_0 p_2 p_1)$$

führt bei Vertauschung der Berechnungsreihenfolgen auf dieselben logischen Operationen (Beweis der Assoziativität):

$$[(p_2, g_2) \circ (p_1, g_1)] \circ (p_0, g_0) = (p_2 p_1 p_0, g_2 \vee g_1 p_2 \vee g_0 p_2 p_1)$$

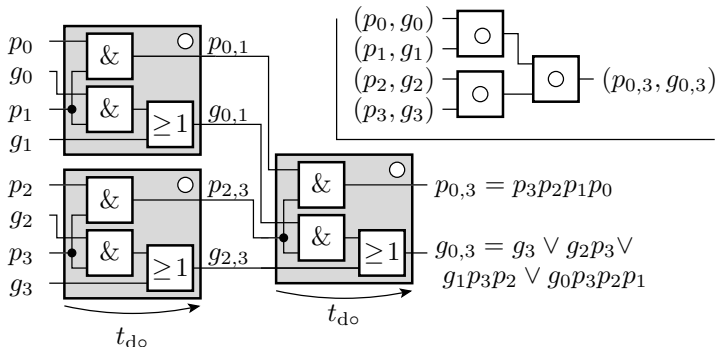
Für drei Bits besteht die Verarbeitungskette aus den Operationen:



Mit einer anderen Ausführungsreihenfolge (Klammersetzung)

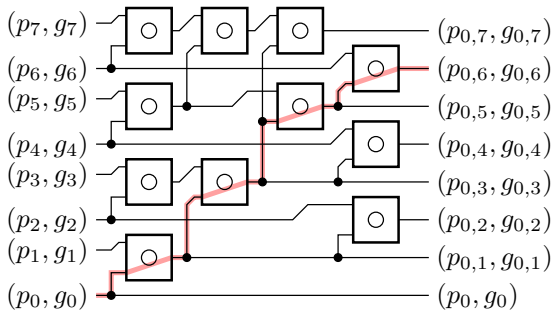
$$(p_3, g_3) \circ [(p_2, g_2) \circ [(p_1, g_1) \circ (p_0, g_0)]] = [(p_3, g_3) \circ (p_2, g_2)] \circ [(p_1, g_1) \circ (p_0, g_0)]$$

können die erste und die letzte Operation gleichzeitig erfolgen. Aus dem kettenartigen wird ein baumartiger Datenfluss:



(t_{do} – max. Verzögerung der Operatorfunktion (entspricht der Verzögerung einer UND-ODER-Kette).

Erweiterung auf die Berechnung aller Block-Propagate- und Block-Generate-Signale für eine 8-Bit-Addition:



Die Verzögerungszeit wächst logarithmisch mit der Bitbreite n :

n	8	16	32	64
t_{dKette}	$\approx 8 \cdot t_{do}$	$\approx 16 \cdot t_{do}$	$\approx 32 \cdot t_{do}$	$\approx 64 \cdot t_{do}$
t_{dBaum}	$\approx 5 \cdot t_{do}$	$\approx 6 \cdot t_{do}$	$\approx 7 \cdot t_{do}$	$\approx 8 \cdot t_{do}$

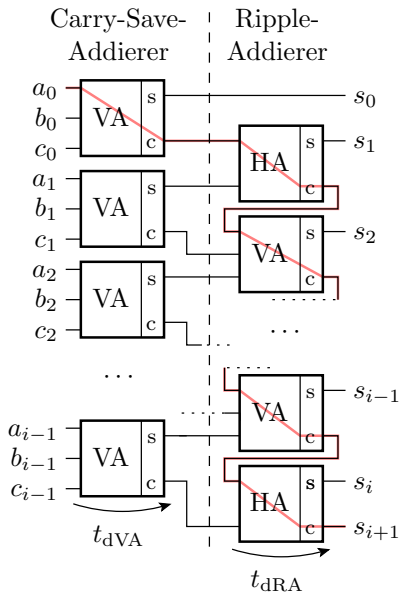
Preis: überproportional mit n wachsender Schaltungsaufwand.

Carry-Save-Addierer

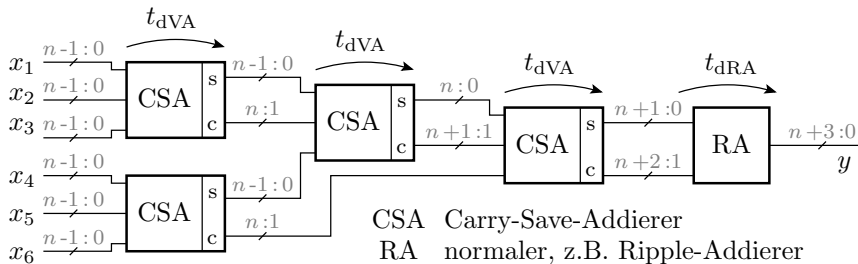
Ein Carry-Save-Addierer besteht je Bit aus einem Volladdierer, der drei Summandenbits zu einem Summen- und einem Übertragsbit zusammenfasst.

Abschließende Addition des Summen- und des Übertragsvektors mit einem normalen Addierer.

Die gesamte Additionsdauer für zwei Additionen ist nur um eine Volladdiererverzögerung länger als für eine Addition.



Für mehr als zwei Additionen erfolgt zuerst eine baumartige 3-zu-2-Reduktion und zum Abschluss wieder die Addition des Summen- und des Übertragsvektors mit einem normalen Addierer.



Beim Entwurf eines solchen Vektoraddierers ist zu beachten, dass die Bitanzahl der Zwischensummen mit der Summandenanzahl zunimmt, bei zwei Summanden um ein Bit, bei drei und vier Summanden um zwei Bit etc.



Zusammenfassung

- Ripple-Addierer: Kette von n Volladdierern. Zur Bitbreite n proportionale Verzögerungszeit.
- Schneller Übertragsdurchlauf: Halbierung der Additionsdauer ohne nennenswerten Zusatzaufwand.
- Hierarchische Addierer: Schnelle Addierer für große Bitbreiten. Nur logarithmisch mit der Bitbreite zunehmende Verzögerungszeit. Mehr Schaltungsaufwand.
- Carry-Save-Addierer: Addierer für mehrere Summanden, bei dem die Verzögerungszeit mit der Summandenanzahl nur logarithmisch zunimmt.



Subtrahierer, Zähler etc.



Subtraktion

Die Subtraktion ist die Addition mit dem negierten Summanden:

$$a - b = a + (-b)$$

Die Negation n -stelliger Zahlen ist »Stellenkomplement +1«:

$$-b = \bar{b} + 1$$

Zur Probe, die Summe aus einer Zahl und ihrem Stellenkomplement ist die größte darstellbare Zahl. Eins addiert im Zahlenkreis ergibt null. Beispiel:

$$\begin{aligned} 387 + \bar{387} + 1 &= 387 + 612 + 1 \\ &= 999 + 1 = (1^*)000 \end{aligned}$$

(1* – nicht darstellbarer Übertrag). Das Stellenkomplement für Binärzahlen ist die bitweise Negation:

$$\bar{x} = \begin{cases} 1 & \text{für } x = 0 \\ 0 & \text{für } x = 1 \end{cases}$$



Subtraktionsbeispiel und Subtrahierer

		bitweise Subtraktion							
a		1	1	1	0	0	1	0	1
$-b$		1	0	1	0	1	0	1	0
c_i		(0)	(0)	(-1)	(-1)	(-1)	(0)	(-1)	(0)
		0	0	1	1	1	0	1	0

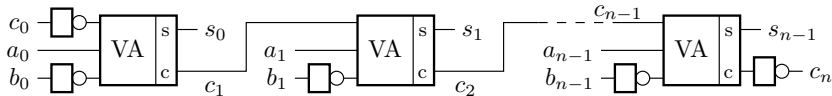
■ (negierter) Eingangsübertrag
■ (negierter) Ausgangsübertrag

		Addition des Stellenkomplements +1							
a		1	1	1	0	0	1	0	1
$+\bar{b}$		0	1	0	1	0	1	0	1
\bar{c}_i		(1)	(1)	(0)	(0)	(0)	(1)	(0)	(1)
		0	0	1	1	1	0	1	0

Die Differenz »eins minus Eingangsübertrag« ist der negierte Eingangsübertrag:

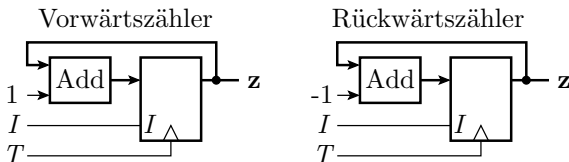
$$1 - c_0 = \bar{c}_0$$

Schaltung eines Subtrahierers:



Binärzähler

Binärzähler bestehen aus einem Register für den Zustand und einer Inkrement-Operation (+1) oder der Dekrement-Operation (-1).



I Initialisierungssignal

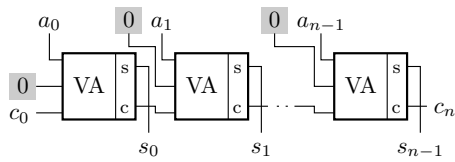
T Takt

z Signal für den Zählstand



Inkrement-Rechenwerk

Das Rechenwerk für die Inkrement-Operation ist ein Addierer mit der Konstanten null und dem Eingabeübertrag.



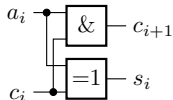
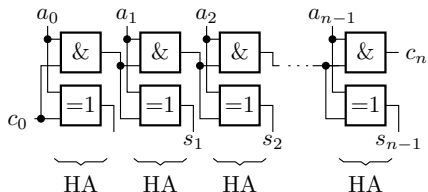
Konstanten-
elimination

Halbaddierer

c_i	b_i	a_i	c_{i+1}	s_i
0	0	0	0	0
0	0	1	0	1
1	0	0	0	1
1	0	1	1	0

konstant

vereinfachte
Schaltung

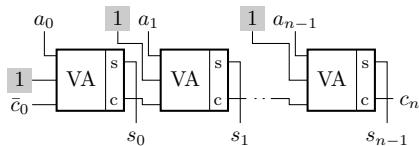


Ein Volladdierer mit einem konstanten Summanden null vereinfacht sich zu einem Halbaddierer.



Dekrement-Rechenwerk

Für die Dekrement-Operation werden die Zweierkomplementdarstellung von minus eins ($11\dots1$) und der negierte Eingabeübertrag \bar{c}_0 addiert. Das zweite Summandenbit der Volladdierer ist konstant eins. Die vereinfachte Schaltung ähnelt dem Halbaddierer für die Dekrement-Operation.

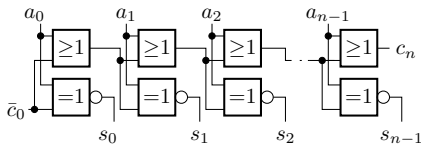


Konstanten-
elimination

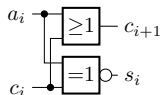
Wertetabelle eines
Volladdierers mit $b_i = 1$

c_i	b_i	a_i	c_{i+1}	s_i
0	1	0	0	1
0	1	1	1	0
1	1	0	1	0
1	1	1	1	1

konstant



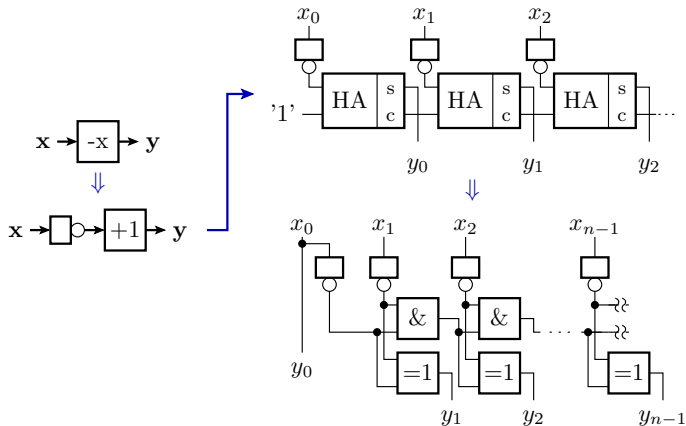
vereinfachte
Schaltung





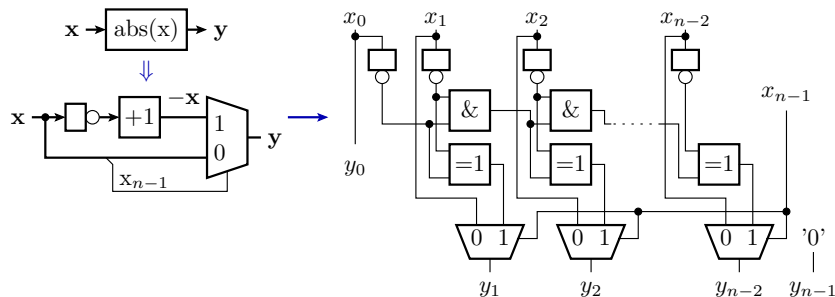
Rechenwerk für die Negation

Die Negation ist die Invertierung plus eins:



Rechenwerk zur Betragsbildung

Die Betragsbildung ist eine bedingte Negation:





Multiplizierer



Vorzeichenfreie Multiplikation

$$\begin{array}{r}
 (a_3 \cdot 2^3 + a_2 \cdot 2^2 + a_1 \cdot 2^1 + a_0 \cdot 2^0) \cdot (b_3 \cdot 2^3 + b_2 \cdot 2^2 + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0) = \\
 \hline
 a_3b_0 \cdot 2^3 + a_2b_0 \cdot 2^2 + a_1b_0 \cdot 2^1 + a_0b_0 \cdot 2^0 \\
 a_3b_1 \cdot 2^4 + a_2b_1 \cdot 2^3 + a_1b_1 \cdot 2^2 + a_0b_1 \cdot 2^1 \\
 a_3b_2 \cdot 2^5 + a_2b_2 \cdot 2^4 + a_1b_2 \cdot 2^3 + a_0b_2 \cdot 2^2 \\
 a_3b_3 \cdot 2^6 + a_2b_3 \cdot 2^5 + a_1b_3 \cdot 2^4 + a_0b_3 \cdot 2^3 \\
 \hline
 p_7 \quad p_6 \qquad \quad p_5 \qquad \quad p_4 \qquad \quad p_3 \qquad \quad p_2 \qquad \quad p_1 \qquad \quad p_0
 \end{array}$$

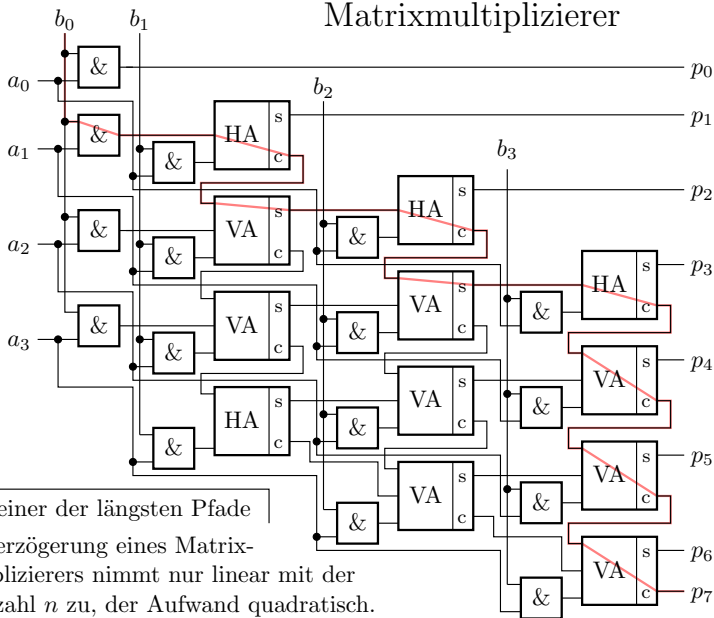
Die Multiplikation setzt sich zusammen aus

- 1-Bit-Multiplikationen (UND-Verknüpfungen).
- Zeilen- und spaltenweise Addition mit Halb- und Volladdierern.
- Anzahl der Produktbits gleich der Summe der Anzahl der

Operandenbits, für das Beispiel:

- Kleinstes Ergebnis: $0000_2 \cdot 0000_2 \mapsto 0000\ 0000_2$
- Größtes Ergebnis: $1111_2 \cdot 1111_2 \mapsto 1110\ 0001_2$

Matrixmultiplizierer





Matrix-Multiplizierer für Vorzeichenzahlen

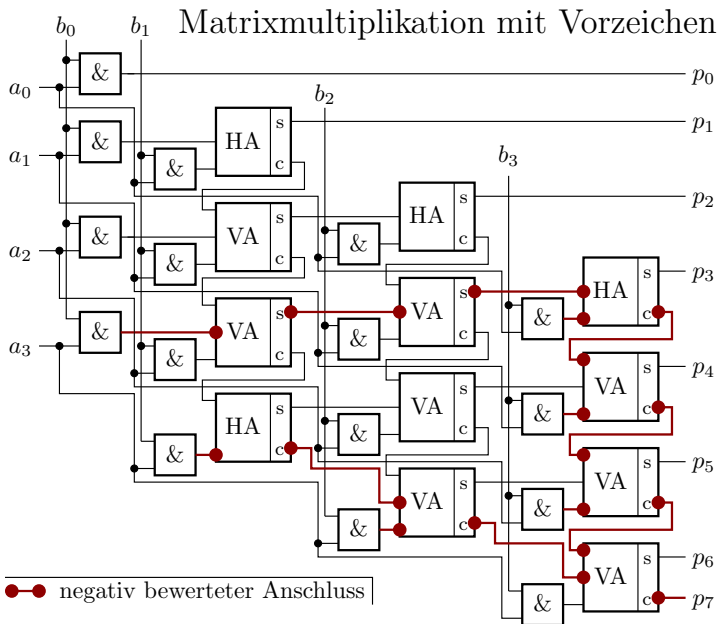
$$(-a_3 \cdot 2^3 + a_2 \cdot 2^2 + a_1 \cdot 2^1 + a_0 \cdot 2^0) \cdot (-b_3 \cdot 2^3 + b_2 \cdot 2^2 + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0) =$$

$$\begin{aligned} & -a_0b_3 \cdot 2^3 + a_0b_2 \cdot 2^2 + a_0b_1 \cdot 2^1 + a_0b_0 \cdot 2^0 \\ & -a_1b_3 \cdot 2^4 + a_1b_2 \cdot 2^3 + a_1b_1 \cdot 2^2 + a_1b_0 \cdot 2^1 \\ & -a_2b_3 \cdot 2^5 + a_2b_2 \cdot 2^4 + a_2b_1 \cdot 2^3 + a_2b_0 \cdot 2^2 \\ & +a_3b_3 \cdot 2^6 - a_3b_2 \cdot 2^5 - a_3b_1 \cdot 2^4 - a_3b_0 \cdot 2^3 \end{aligned}$$

$$-p_7 \cdot 2^7 + p_6 \cdot 2^6 + p_5 \cdot 2^5 + p_4 \cdot 2^4 + p_3 \cdot 2^3 + p_2 \cdot 2^2 + p_1 \cdot 2^1 + p_0 \cdot 2^0$$

Summanden			$a_i + b_i + c_i$			$a_i + b_i - c_i$			$a_i - b_i - c_i$			$-a_i - b_i - c_i$		
c_i	b_i	a_i	Wert	c_{i+1}	s_i	Wert	c_{i+1}	$-s_i$	Wert	$-c_{i+1}$	s_i	Wert	$-c_{i+1}$	$-s_i$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	1	1	1	1	1	0	1	-1	0	1
0	1	0	1	0	1	1	1	1	-1	1	1	-1	0	1
0	1	1	2	1	0	2	1	0	0	0	0	-2	1	0
1	0	0	1	0	1	-1	0	1	-1	1	1	-1	0	1
1	0	1	2	1	0	0	0	0	0	0	0	-2	1	0
1	1	0	2	1	0	0	0	0	-2	1	0	-2	1	0
1	1	1	3	1	1	1	1	1	-1	1	1	-3	1	1

Schaltung wie bisheriger Matrixmultiplizierer, nur mit zum Teil negativ bewerteten Zwischenergebnissen.





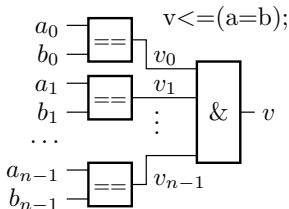
Komparatoren

Test auf Gleichheit oder Ungleichheit

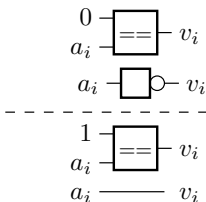
```

signal a, b: std_logic_vector(n-1 downto 0);
signal v: std_logic;
    
```

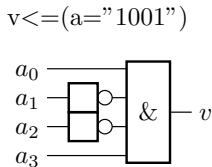
Schaltung für einen
bitweisen Vergleich



Regeln zur Konstanten-
eliminierung



Vergleich mit
einer Konstanten

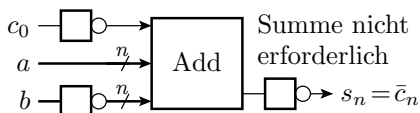


Test auf größer, größer oder gleich etc.

Ein Größenvergleich ist eine Subtraktion unter Auswertung des Vorzeichenbits:

- $a > b \Rightarrow a - b - 1 \geq 0$
- $a \geq b \Rightarrow a - b \geq 0$
- $a \leq b \Rightarrow a - b - 1 < 0$
- $a < b \Rightarrow a - b < 0$

Da für n -Bit-Vergleich $WB(a - b) = [-2^n - 1, 2^n - 1]$ bzw. $WB(a - b - 1) = [-2^n, 2^n - 2]$ muss die Differenz mit $n + 1$ -Bit berechnet werden. Für vorzeichenfreie Zahlen¹:

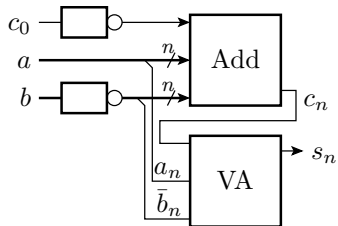


	$\bar{c}_n = 0$	$\bar{c}_n = 1$
$c_0 = 0$	$a \geq b$	$a < b$
$c_0 = 1$	$a > b$	$a \leq b$

¹Wegen $a_n = 0$ und $b_n = 1$ ist das auszuwertende Vorzeichenbit $s_n = \bar{c}_n$.

Für vorzeichenbehaftete Zahlen

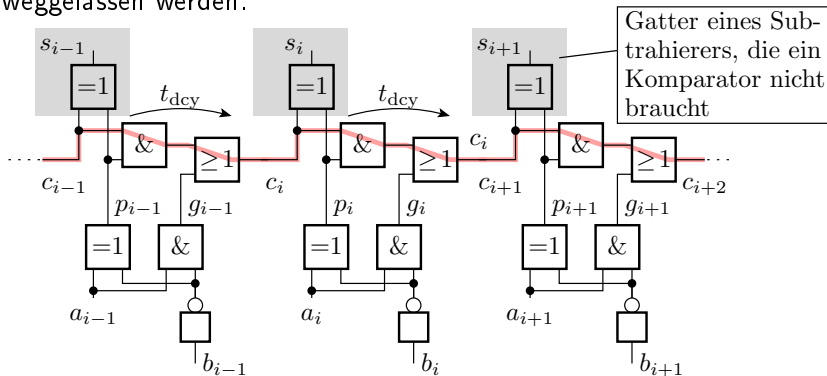
Um ein Bit vorzeichenerweiterte Werte für a und b subtrahieren und Vorzeichenbit (höchstwertiges Summenbit) auswerten:



	$s_n = 0$	$s_n = 1$
$c_0 = 0$	$a \geq b$	$a < b$
$c_0 = 1$	$a > b$	$a \leq b$

Die Summenbits s_0 bis s_{n-1} und das letzte Übertragsbit c_{n+1} werden nicht benötigt.

In der nachfolgenden Subtrahierschaltung mit schnellem Übertragungsdurchlauf können die EXOR-Gatter für die Bildung der Summenbits weggelassen werden.

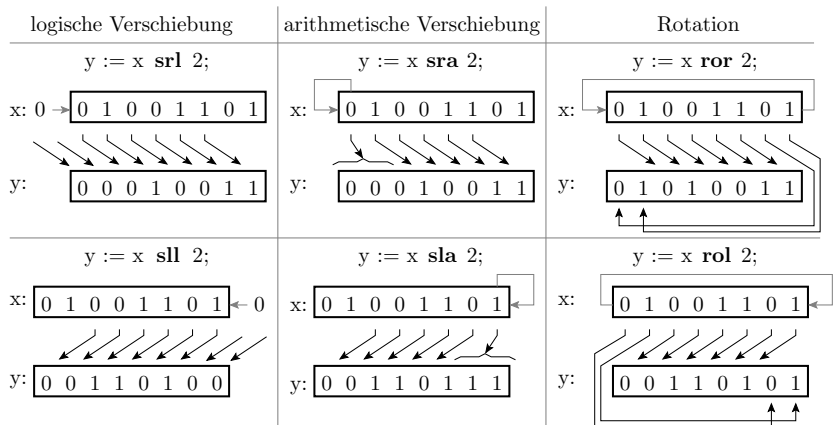


Schaltungsaufwand und Verzögerung sind ähnlich wie bei einem Subtrahierer. Wenn Schaltungsaufwand und Geschwindigkeit wichtige Optimierungsziele sind, ist der Test auf Gleichheit einem Größenvergleich in der Zielfunktion vorzuziehen.



Block-Shifter

Verschiebung und Rotation



- Operand 1: `std_logic_vector`, unsigned, signed
- Operand 2: `natural`

- Logische Verschiebung: Füllen der freierwerdenden Bits mit »0«; rechts \mapsto Halbierung, links \mapsto Verdopplung

$$\begin{array}{ccc}
 \underbrace{1010\ 1101}_2 & \text{srl } 2 & \mapsto & \underbrace{0010\ 1011}_2 \\
 \text{AD}_{16} & & & \text{2B}_{16} \\
 \underbrace{0010\ 1011}_2 & \text{sll } 2 & \mapsto & \underbrace{1010\ 1100}_2 \\
 \text{2B}_{16} & & & \text{AC}_{16}
 \end{array}$$

- Arithmetische Verschiebung: Füllen der freierwerdenden Bits mit dem Vorzeichenbit; rechts \mapsto vorzeichenbehaftete Halbierung

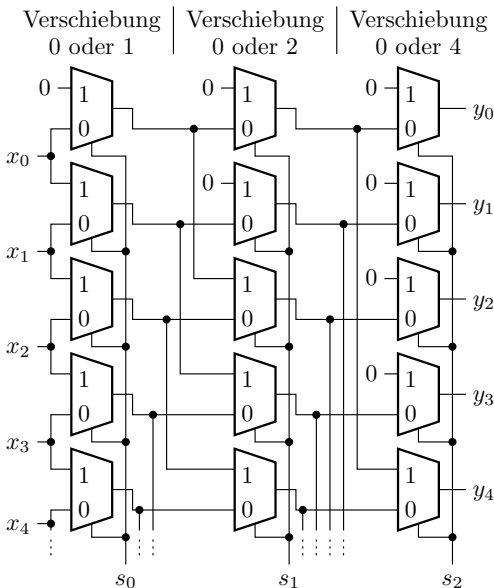
$$\begin{array}{ccc}
 \underbrace{0100\ 1101}_2 & \text{sra } 2 & \mapsto & \underbrace{0001\ 0011}_2 \\
 2^6+2^3+2^2+1=77 & & & 19 \leq 77/4 \\
 \underbrace{1011\ 0010}_2 & \text{sra } 2 & \mapsto & \underbrace{1110\ 1100}_2 \\
 -2^7+2^5+2^4+2=-78 & & & -20 \leq -78/4
 \end{array}$$

Auch bei negativen Ergebnissen wird abgerundet.

Block-Shifter

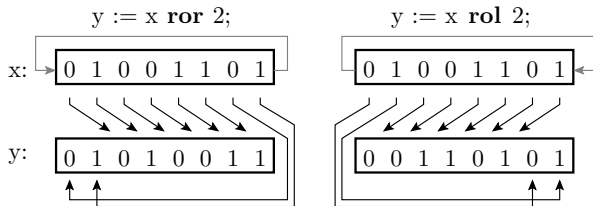
Eine konstante Verschiebung beschreibt Verbindungen ohne logische Verknüpfungen.

Eine variable Verschiebung beschreibt umschaltbare Verbindungen mit Multiplexern, realisiert als Block-Shifter.



Rotation

Bei der Rotation werden die Bits im Kreis verschoben.



Verschiebung und Rotation lassen sich auch mit Indexoperationen und Konkatination beschreiben:

```
signal x, y: std_logic_vector(7 downto 0);
```

```
...
```

```
y <= x(5 downto 0) & "00" — identisch mit y <= x sll 2
```

```
y <= "00" & x(7 downto 2) — y <= x srl 2
```



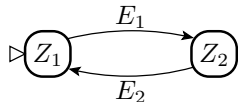
Automaten

Endliche Automaten

Endliche Automaten (FSM, Finite State Machine) beschreiben in der digitalen Schaltungstechnik Abläufe durch:

- eine Eingabemenge $\Sigma = \{E_1, E_2, \dots\}$,
- eine Zustandsmenge $S = \{Z_1, Z_2, \dots\}$ mit
- einem Anfangszustand $Z_1 \in S$,
- eine Ausgabemenge $\Pi = \{A_1, A_2, \dots\}$,
- eine Übergangsfunktion $f_s : S \times \Sigma \rightarrow S$ und
- eine Ausgabefunktion $f_a : S \times \Sigma \rightarrow \Pi$.

Graphisch werden Zustände als Knoten und Zustandsübergänge als Kanten dargestellt. Die Kanten sind mit den Eingaben beschriftet, bei denen die Übergänge stattfinden.



Zustand



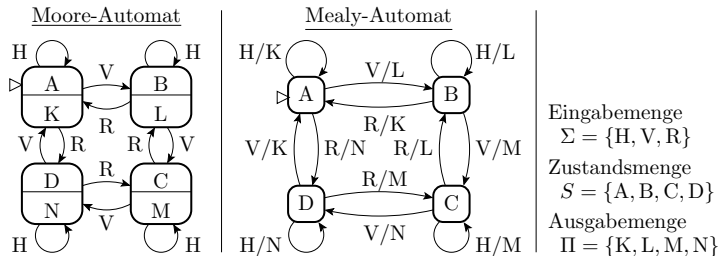
Zustandsübergang



Kennzeichnung des Startzustands

Transduktor, Moore- und Mealy-Automat

Die Automaten in der Digitaltechnik sind Transduktoren, die Ausgaben aus Zuständen und Eingaben generieren. Sie dienen zur Steuerung von Operationsabläufen.



- Moore-Automat: Ausgabe hängt nur vom Zustand ab.
- Mealy-Automat: Ausgabe hängt auch von der Eingabe ab und ist den Zustandsübergängen zugeordnet.



2. Automaten

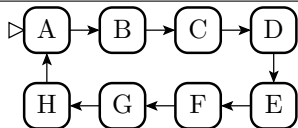
Mit beiden Automatentypen lassen sich dieselben Zielfunktionen beschreiben. Die Moore-Form braucht mehr Zustände, die Mealy-Form hat eine kompliziertere Ausgabefunktion.

Vereinbarungen:

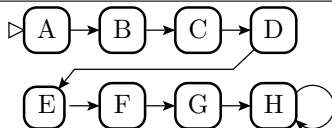
- Wenn keine Ausgaben explizit zugeordnet sind, ist der Zustand die Ausgabe.
- Kanten mit demselben Anfangs- und Endknoten können weggelassen werden.

Automaten ohne Eingabe werden als autonome Automaten bezeichnet. Zyklische autonome Automaten dienen z.B. als Takteiler und zyklensfreie zur Steuerung von Initialisierungsabläufen.

zyklischer autonomer Automat



zyklensfreier autonomer Automat

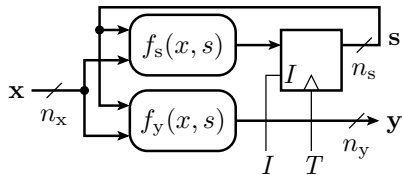


Automat als Schaltung

Bei der Realisierung als digitale Schaltung sind die Eingaben, Zustände und Ausgaben Bitvektoren. Die Darstellung von m Eingabe-, Zustands- oder Ausgabewerten verlangt Bitvektoren der Breite:

$$n \geq \log_2(m)$$

Der Zustand wird in einem Register gespeichert. Anfangszustand ist der Initialisierungswert des Registers. Die Zustandsübergänge erfolgen mit der aktiven Taktflanke. Die Übergangs- und Ausgabefunktion wird mit Schaltungen für Verarbeitungsfunktionen realisiert:



x Eingabe y Ausgabe
 s Zustand T Takt
 I Initialisierungssignal

$f_s(x, s)$ Übergangsfunktion
 $f_y(x, s)$ Ausgabefunktion

Kontrollfragen



Ein zu entwerfender Automat habe die Eingabemenge $\Sigma = \{E_1, E_2, E_3\}$, die Zustandsmenge $S = \{Z_1, Z_2, Z_3, Z_4, Z_5\}$ und die Ausgabemenge: $\Pi = \{A_1, A_2\}$.

- 1 Legen Sie eine Zustandscodierung mit minimaler Bitanzahl fest.
- 2 Legen Sie eine 1-Hot-Zustandscodierung fest².
- 3 Wie viele Möglichkeiten gibt es für beide Codierungen?

Zustand	Code min. Bitanzahl	Code 1-Hot
Z_1		
Z_2		
Z_3		
Z_4		
Z_5		

²Jeder Zustandswert enthält genau eine Eins und den Rest Nullen.



Zur Kontrolle

- 1 Die minimale Bitanzahl für $n_s \geq \log_2(5)$ ist 3.
- 2 Ein 1-Hot-Code für 5 Werte verlangt 5 Bit.

Zustand	Code min. Bitanzahl	Code 1-Hot
Z_1	000	00001
Z_2	001	00010
Z_3	010	00100
Z_4	011	01000
Z_5	100	10000

- 3 Bei min. Bitanzahl sind 5 Codeworte auf $2^3 = 8$ Möglichkeiten anzuordnen:

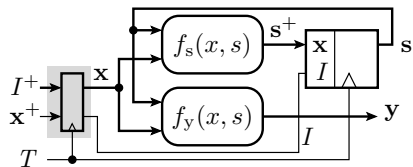
$$8 \cdot 7 \cdot 6 \cdot 5 \cdot 4 = 6720$$

Für die 1-Hot-Codierung sind 5 Codeworte 5 Möglichkeiten zuzuordnen:

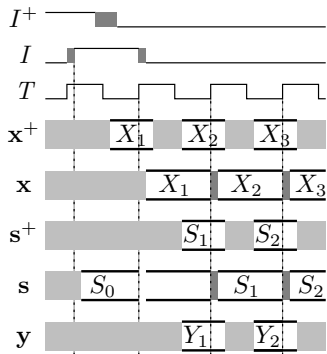
$$5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1 = 120$$

Signalverläufe an Automaten

Alle Signaländerungen sind zeitlich am Takt ausgerichtet (RT-Funktionen). Für asynchrone Eingaben erfordert das ein zusätzliches Eingaberegister (grau unterlegt), das nicht zur Schaltung des Automaten zählt.

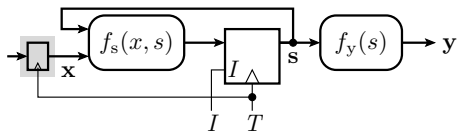


- x^+ Eingabe vor der Abtastung
- I^+ Init.-Signal vor der Abtastung
- y' abgetastetes Ausgangssignal
- s^+ Folgezustand
- ... Abtastzeitpunkt
- Wert ungültig / ohne Bedeutung

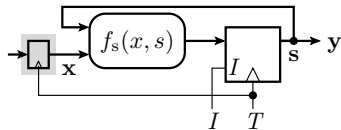


Vereinfachte Automaten

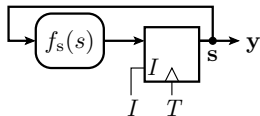
Bei einem Moore-Automaten ist die Ausgabe nicht von der Eingabe abhängig (x – Eingabe; s – Zustand; y – Ausgabe; I – Initialisierungssignal; T – Takt).



Ohne explizite Zuordnung von Ausgaben ist die Ausgabe der Zustand.



Bei einem autonomen Automaten ist der Folgezustand nur eine Funktion des Ist-Zustands.

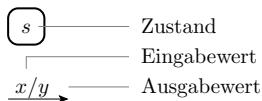
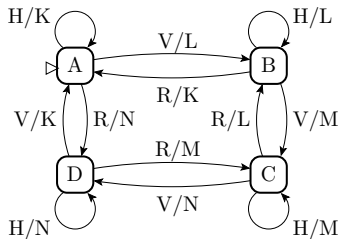




Entwurf mit KV-Diagrammen

Vorwärts-/Rückwärtszähler

Die Funktion sei als Graph gegeben. Das Beispiel ist ein Zähler, der bei Eingabe »V« vorwärts, bei »R« rückwärts zählt und bei »H« seinen Zustand beibehält. Die Zählfolge ist »A«, »B«, ... Die Ausgabe ist den Übergängen zugeordnet (Mealy-Automat):



- $\Sigma = \{H, V, R\}$ Eingabemenge
- $S = \{A, B, C, D\}$ Zustandsmenge
- $\Pi = \{K, L, M, N\}$ Ausgabemenge
- \triangleright Anfangszustand

Ausgehend davon sind die Codierung der symbolischen Werte sowie die Größe des Zustandsregisters festzulegen und die Übergangs- und Ausgabefunktion zu entwerfen.



Aufstellen der Tabellen für die Übergangs- und Ausgabefunktion.
Festlegung der Zustandskodierung.

symbolorientierte Übergangs- und Ausgabefunktion \Rightarrow

	$s^+ = f_s(\mathbf{x}, \mathbf{s})$			$y = f_a(\mathbf{x}, \mathbf{s})$			
s	x	V	H	R	V	H	R
A	B	A	D	L	K	N	
B	C	B	A	M	L	K	
C	D	C	B	N	M	L	
D	A	D	C	K	N	M	

Zustandskodierung \Rightarrow

		C	10
V	00	D	11
H	01	K	00
R	10		
A	00	L	01
B	01	M	10
		N	11

bitvektororientierte Übergangs- und Ausgabefunktion

	$s^+ = f_s(\mathbf{x}, \mathbf{s})$			$y = f_a(\mathbf{x}, \mathbf{s})$			
s	x	00	01	10	00	01	10
00		01	00	11	01	00	11
01		10	01	00	10	01	00
10		11	10	01	11	10	01
11		00	11	10	00	11	10

Die drei bzw. vier symbolischen Werte für die Eingabe, die Ausgabe und den Zustand verlangen mindestens je zwei Bit. Die Eingabecodierung ist im Beispiel willkürlich gewählt. Die Ausgabecodierung ist so gewählt, dass die Ausgabe gleich dem Folgezustand ist:

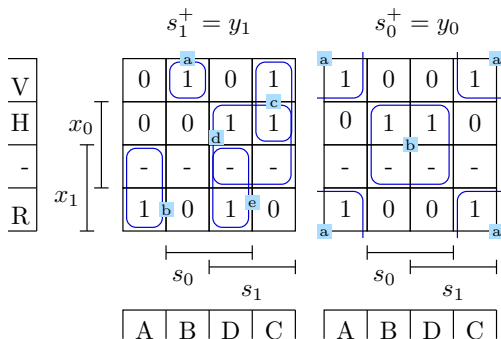
$$\mathbf{y} = \mathbf{s}^+$$

Das 2-Bit-Zustandsregister wird mit "00" initialisiert.



Aufstellen der KV-Diagramme

Für jedes Zustands- und jedes Ausgabebit ist ein KV-Diagramm aufzustellen. Wegen $y = s^+$ genügen im Beispiel zwei:



$$y_0 = s_0^+ = \bar{s}_0 \bar{x}_0 \vee s_0 x_0$$

$$y_1 = s_1^+ = \bar{s}_1 s_0 \bar{x}_1 \bar{x}_0 \vee \bar{s}_1 \bar{s}_0 x_1 \vee s_1 \bar{s}_0 \bar{x}_1 \vee s_1 x_0 \vee s_1 s_0 x_1$$

Vom KV-Diagramm zur Schaltung

Im nächsten Schritt sind die minimierten logischen Funktionen durch verfügbare digitale Bausteine nachzubilden. Früher, als der digitale Schaltungsentwurf noch überwiegend Handarbeit war, wurden vorzugsweise Schaltkreise mit mehreren NAND-Gattern eingesetzt (vergl. Foliensatz F1). Die Gleichungsumformung aus der AND-OR-Form in die NAND-NAND-Form erfolgt mit Hilfe der De Morganschen Regeln:

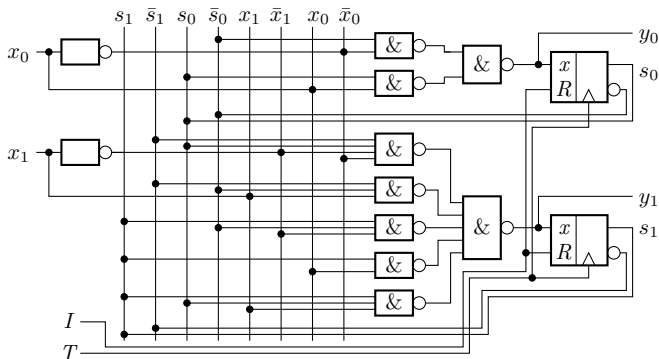
$$y_0 = s_0^+ = \bar{s}_0\bar{x}_0 \vee s_0x_0 = \overline{(\bar{s}_0\bar{x}_0)} \overline{(s_0x_0)}$$

$$\begin{aligned} y_1 = s_1^+ &= \bar{s}_1s_0\bar{x}_1\bar{x}_0 \vee \bar{s}_1\bar{s}_0x_1 \vee s_1\bar{s}_0\bar{x}_1 \vee s_1x_0 \vee s_1s_0x_1 \\ &= \overline{(\bar{s}_1s_0\bar{x}_1\bar{x}_0)} \overline{(\bar{s}_1\bar{s}_0x_1)} \overline{(s_1\bar{s}_0\bar{x}_1)} \overline{(s_1x_0)} \overline{(\bar{s}_1\bar{s}_0x_1)} \end{aligned}$$

$$y_0 = s_0^+ = \overline{(\bar{s}_0 \bar{x}_0)} (\overline{s_0 x_0})$$

$$y_1 = s_1^+ = \overline{(\bar{s}_1 s_0 \bar{x}_1 \bar{x}_0)} (\overline{s_1 s_0 x_1}) (\overline{s_1 \bar{s}_0 \bar{x}_1}) (\overline{s_1 x_0}) (\overline{\bar{s}_1 \bar{s}_0 x_1})$$

Umsetzung der logischen Funktionen in eine Gatterschaltung.
 Ergänzung der Speicherzellen des Zustandsregisters, des Takts und
 des Initialisierungssignals.





- Mit dem hier dargestellten Entwurfsfluss wurden bis vor wenigen Jahrzehnten die Ablaufsteuerungen für Rechner und andere digitale Schaltungen entworfen.
- Die Klausur zum Semesterende enthält traditionell eine Aufgabe von diesem Typ.
- Für Übergangs- und Ausgabefunktionen mit mehr als vier Eingabebits funktioniert der Bleistift-und-Papier-Entwurf nur noch begrenzt. Übergang zu rechnergestützten Verfahren wie Quine und McCluskey.
- Die zu entwerfenden Automaten in der Klausur werden nie mehr als $n_x + n_s \leq 4$ Eingabe- plus Zustandsbits haben.
- Heute werden die Übergangs- und Ausgabefunktionen mit Wertetabellen, Fallunterscheidungen und anderen algorithmischen Mitteln beschrieben und zu Schaltungen synthetisiert. Siehe Folgeabschnitt ...

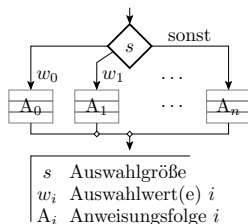
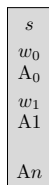


Beschreibung in VHDL

Übergangs- und Ausgabefunktionen

```

case Ausdruck is
  when Wert { |Wert } =>
    Anweisung { Anweisung }
  {when Wert { |Wert } =>
    Anweisung { Anweisung }}
  [when others =>
    Anweisung { Anweisung }]
end case ;
    
```



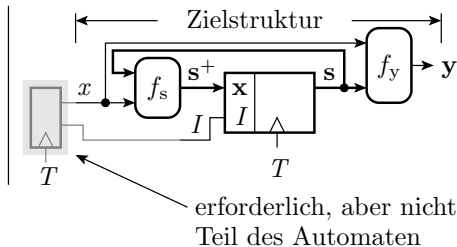
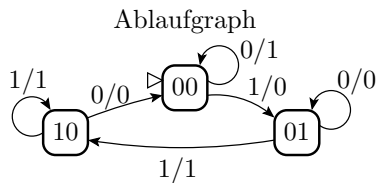
Die aus dem Zustandsgraphen ablesbaren Übergangs- und Ausgabefunktionen werden bevorzugt nach folgendem Schema beschrieben:

```

case Zustand is
  when ... => if Eingabe = ... then Zustand <= ; ...
  ...
  when others => Zustand <= <Anfangswert3>; end case ;
    
```

³Neuinitialisierung bei unzulässigen Zuständen ist eine vorbeugende Maßnahme gegen Abstürze (siehe nächster Abschnitt).

Beispielbeschreibung für einen Mealy-Automat



- Eingabemenge: $\{0, 1\} \Rightarrow$ Bit
- Zustandsmenge: $\{00, 01, 10\} \Rightarrow$ 2-Bit-Vektor
- Ausgabemenge: $\{0, 1\} \Rightarrow$ Bit

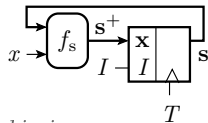
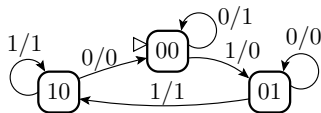
```

signal x, y, T, I: std_logic;
signal s: std_logic_vector(1 downto 0);
    
```

Übergangsfunktion als Abtastprozess

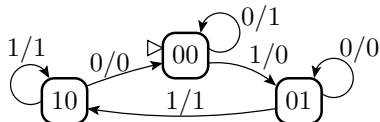
```

process (I, T)
  variable sx: std_logic_vector(2 downto 0);
begin
  if I='1' then
    s <= "00";
  elsif rising_edge(T) then
    sx := s & x;4
  case sx is
    when "00" & '0' | "10" & '0' => s <= "00";
    when "01" & '0' | "00" & '1' => s <= "01";
    when "10" & '1' | "01" & '1' => s <= "10";
    when others => s <= "00"; — Neuinitialisierung
  end case;
  end if;
end process;
    
```



⁴Auswahlwert ist die Konkatenation aus Zustand und Eingabe.

Ausgabefunktion als kombinatorischer Prozess



```

process (x, s)
  variable sx: std_logic_vector(2 downto 0);
begin
  sx := s & x;
  case sx is
    when "00"&'1' | "01"&'0' | "10"&'0' => y <= '0';
    when others => y <= '1';
  end case;
end process;
  
```

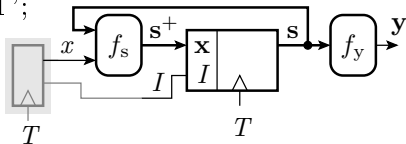
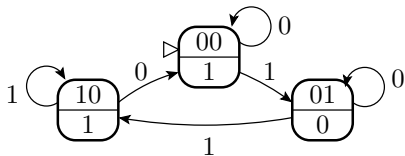
Auswahl ist wieder eine Konkatenation aus Zustand und Eingabe⁵.

⁵Von unserem Entwurfssystem als schlechter Entwurfstil bemängelt. Die empfohlene Beschreibung mit »case« für Zustands- und »if« für die Eingabeauswahl nach Folie 62 passt aber nicht auf die Folien.

Beispiel Moore-Automat

```

process (s)
begin
    case s is
        when "01" => y<='0';
        when others => y<='1';
    end case;
end process;
    
```



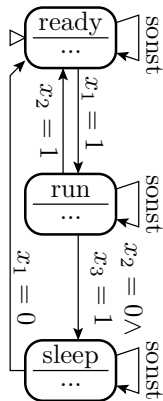
Die Eingabe-, Zustands- und Ausgabemenge sowie Übergangsfunktion und damit die Schnittstellenbeschreibung und der Abtastprozess sind wie im Beispiel zuvor. Die Ausgabe hängt vom Zustand ab und ist als kombinatorischer Prozess mit dem Zustand in der Weckliste beschrieben.

Symbolische Zustände

Zu Beschreibung eines Automaten mit symbolischen Zuständen ist für den Zustand ein Aufzählungstyp zu definieren. Die Synthese verwendet dann bevorzugt eine 1-Hot-Codierung.

```

type t_state is (ready , run , sleep);
signal s: t_state;
...
case s is
  when ready =>
    if x1='1' then s <= run; end if;
  when run =>
    if x2='1' then s <= ready;
    elsif x3='1' then s <= sleep;
    end if;
  when sleep =>
    if x1='0' then s <= ready; end if;
end case;
  
```





Redundante Zustände



Definition

Redundante Zustände sind Zustände eines Automaten, die er annehmen kann, die aber im spezifizierten Ablauf nicht enthalten sind.

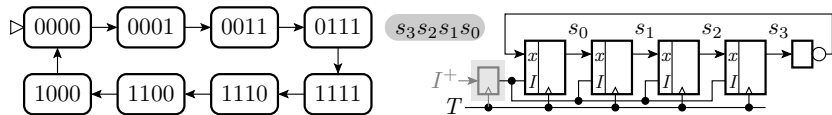
Die Zustandsanzahl einer digitalen Schaltung ist immer eine Zweierpotenz:

$$N_Z = 2^n$$

(N_Z – Anzahl der Zustände; n – Anzahl der Speicherelemente). Die Anzahl der genutzten Zustände kann, aber muss keine Zweierpotenz sein. Außerdem ist eine Codierung mit minimaler Bitanzahl nicht unbedingt die günstigste Lösung. Automaten haben deshalb oft sehr viele redundante Zustände.

- Kann ein Automat redundante Zustände erreichen?
- Kann ein Automat seine redundanten Zustände wieder verlassen?

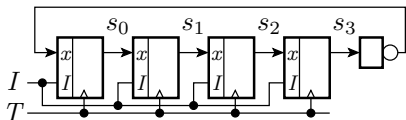
Beispiel Johnson-Zähler



Ein Johnson-Zähler ist ein mit einem Inverter rückgekoppeltes Schieberegister. Ausgehend vom Initialzustand "0000" läuft er zyklisch zuerst mit Einsen und dann wieder mit Nullen voll. Die Zykluslänge ist $2 \cdot n$ (n – Bitanzahl des Zustandsregisters). Die einfache Übergangsfunktion erlaubt hohe Taktfrequenzen.

Ein 4-Bit-Johnson-Zähler hat 16 Zustände. Davon werden 8 genutzt und 8 Zustände sind redundant.

Beschreibung in VHDL



```

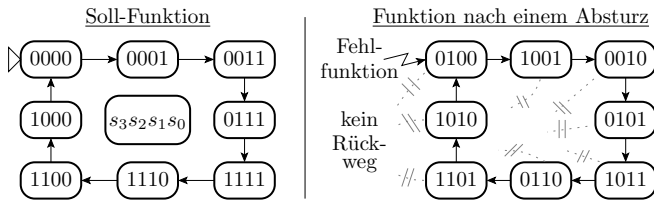
signal T, I: std_logic;
signal s: std_logic_vector(3 downto 0);
...
process(I, T)
begin
  if I='1' then s <= "0000";
  elsif rising_edge(T) then
    s <= s(2 downto 0) & (not s(3));
  end if;
end process;

```

Der Johnson-Zähler ist ein gutes Beispiel, dass sich Automaten oft viel einfacher als mit Fallunterscheidungen nach Zuständen und Eingabe beschreiben lassen.

Redundante Zustände und Systemabsturz

Viele Automaten nutzen nur einen kleinen Teil der 2^n (n – Bitanzahl des Zustandsregisters) Zustände, der 4-Bit-Johnson-Zähler z.B. nur 8 von 16 Zuständen. Was passiert, wenn der Automat in einen ungenutzten (unzulässigen) Zustand übergeht?



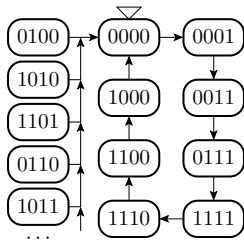
Der Johnson-Zähler durchläuft seine acht unzulässigen Zustände zyklisch. Bis zur Neuinitialisierung keine sinnvolle Reaktion mehr. Wenn ein System ohne Neuinitialisierung keinen zulässigen Zustand mehr erreicht, spricht man von einem Systemabsturz.

Neuinitialisierung in unzulässigen Zuständen

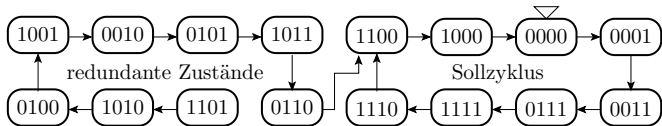
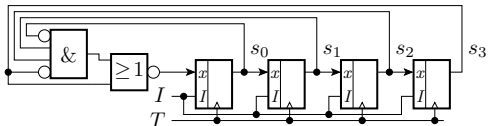
Zuweisung des Initialwertes im Others-Zweig. Verkompliziert und verlangsamt im Beispiel die Schaltung erheblich.

```

process (I, T)
begin
  if I='1' then s <= "0000";
  elsif rising_edge(T) then
    case s is
      when "0000" | "1000" | "1100"
        | "1110" | "1111" | "0111"
        | "0011" | "0001" =>
        s <= s(2 downto 0) & (not s(3));
      when others =>
        s <= "0000";
    end case;
  end if;
end process;
    
```



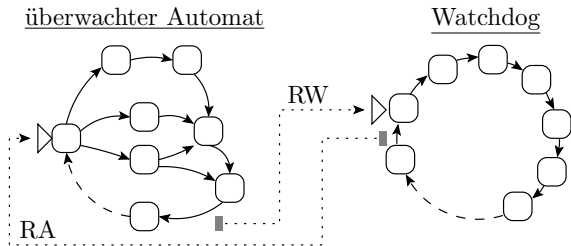
Neuinitialisierung aus nur einem redundanten Zustand je Zyklus



```

process (I, T)
begin
  if I='1' then s <= "0000";
  elsif rising_edge(T) then
    s <= s(2 downto 0) & not (s(3) or
      (not s(0) and s(1) and s(2) and not s(3)));
  end if;
end process;
    
```

Watchdog



- RA Ein Überlauf des Watchdogs initialisiert den Automaten neu.
 RW Bei einem bestimmten, regelmäßig stattfindenden Zustandsübergang wird der Watchdog neu initialisiert.

Bei großen Automaten mit praktisch unzählbar vielen redundanten Zuständen werden Abstürze durch Zeitüberwachung erkannt.

Der überwachte Automat setzt in periodisch zu erreichenden Sollzuständen einen Zeitzähler⁶ zurück, der bei Überlauf den Automaten neu initialisiert.

⁶Bei Rechnern wird dieser Zeitzähler als Watchdog bezeichnet.



Spezifikation und Entwurf

Spezifikation und Entwurf

Das Automatenmodell ist ein Werkzeug zur Spezifikation und schrittweisen Verfeinerung der Zielfunktion. Das praktische Vorgehen dabei soll an zwei Beispielen vorgeführt werden:

- Spezifikation einer Fahrstuhlsteuerung und
- Entwurf der Steuerung eines Zahlenschlosses.

Das erste Beispiel zeigt, dass eine Zielfunktion wahlweise als Moore- oder Mealy-Automat spezifiziert werden kann und dass nach den ersten Skizzen der Zielfunktion meist Nachbesserungen erforderlich werden (Widersprüche entfernen, Abläufe optimieren).

Das zweite Beispiel demonstriert, wie sich ein Automatenentwurf in einen Gesamtentwurf einbettet. Ausgehend von der Zielfunktion wird schrittweise die VHDL-Beschreibung für die Simulation und Synthese entwickelt.

Spezifikation einer Fahrstuhltürsteuerung

Die ersten Schritte der Spezifikation eines Automaten sind in der Regel die Zusammenstellung der Eingaben, Ausgaben und Zustände als Mengen.

Eingangssignale der Fahrstuhltürsteuerung:

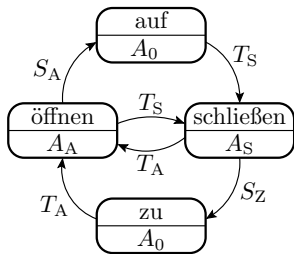
- Sensorsignal »Tür ist komplett auf« ($S_A = 1$),
- Sensorsignal »Tür ist komplett zu« ($S_Z = 1$),
- Tastereingabe »Tür öffnen« ($T_A = 1$) und
- Tastereingabe »Tür schließen« ($T_S = 1$).

Gesteuert wird der Schließmotor der Tür. Die Ausgaben sind:

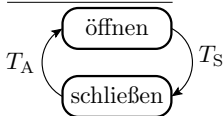
- »Motor aus« (A_0),
- »Tür öffnen« (A_A) und
- »Tür schließen« (A_S).

Der Steuerablauf in der Moore-Form hat die Zustände »auf«, »schließen«, »zu« und »öffnen«. Bei den Tastereingaben wechselt der Automat in die Zustände »öffnen« bzw. »schließen« und bei Aktivierung der Endlagenschalter in die Zustände »auf« bzw. »zu«.

Moore-Automat



Mealy-Automat

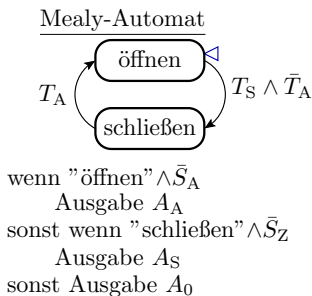
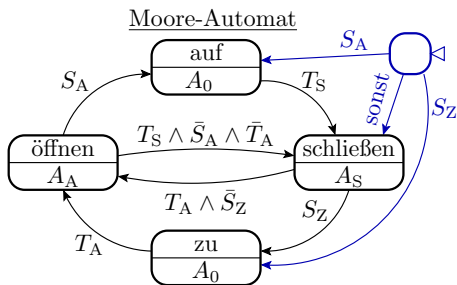


wenn "öffnen" $\wedge \bar{S}_A$
 Ausgabe A_A
 sonst wenn "schließen" $\wedge \bar{S}_Z$
 Ausgabe A_S
 sonst Ausgabe A_0

In der Mealy-Form werden nur die Zustände »öffnen« und »schließen« unterschieden. Das Abschalten des Motors über die Endlagenschalter ist in der Ausgabefunktion enthalten.

Kontrolle und Verfeinerung der Zielfunktion

Die Automatenbeschreibung des Moore-Automaten ist noch fehlerhaft/unvollständig. Sie beschreibt z.B. nicht, was in den Zuständen »öffnen« und »schließen« bei gleichzeitiger Aktivierung von Taster und Endlagenschalter passieren soll. Wenn beide Taster gedrückt sind, ist der permanente Wechsel zwischen »öffnen« und »schließen« sicher unerwünscht. Verbesserung:





Anhand der graphischen Beschreibung:

- alle Kantenübergänge, Übergangsbedingungen, ... kontrollieren,
- über mögliche Funktionserweiterungen, Verbesserungen nachdenken, ...

Ergebnis ist eine eindeutige, simulierbare in der zuvor beschriebenen Weise in eine Schaltung umsetzbare Beschreibung der Zielfunktion.

Entwurf der Steuerung eines Zahlenschlosses

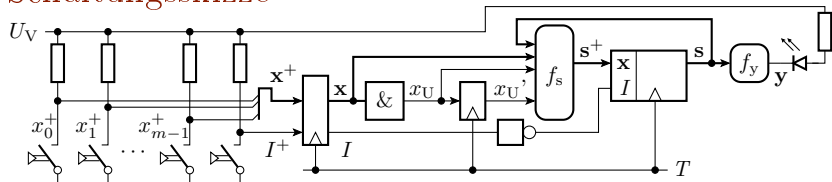
Ein elektronisches Zahlenschloss wartet auf eine bestimmte Folge von Eingaben. Bei der richtigen Eingabefolge öffnet das Schloss. Im nachfolgenden Beispiel wird der Öffner durch eine LED nachgebildet:

- Eingabefolge: Reset + richtige Zahlenfolge \Rightarrow LED leuchtet
 - Eingabefolge: Reset + falsche Zahlenfolge \Rightarrow LED bleibt aus
-

Entwurfsablauf:

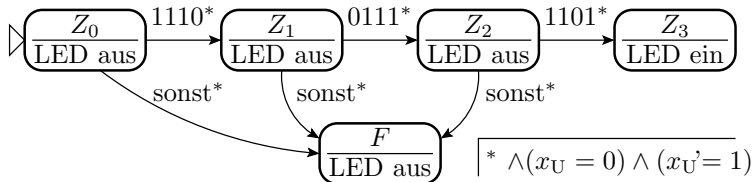
- Schaltungsskizze mit dem Automaten als Black-Box,
- Spezifikation des Zustandsgraphen für den Automaten,
- Beschreibung in VHDL,
- Simulation, Synthese, Test.

Schaltungsskizze



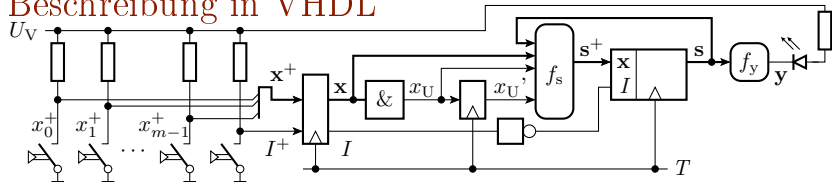
- m Zifferntasten + Reset-Taste. Asynchron prellend. Abtastung z.B. mit $T_P \approx 10 \text{ ms}$. »0« wenn gedrückt.
- Gültige Eingabe: Abtastfolge keine Taste - eine Taste betätigt. Mehrere Tasten gilt als falsche Taste.
- Ausgabe-LED + Vorwiderstand. LED leuchtet bei $y = 0$.
- Moore-Automat (zustandszugeordnete Ausgabe).
- Neuinitialisierung mit abgetastetem Reset-Wert »0«.
- x_U – UND-Verknüpfung der Tasten: »1«, wenn im Abtastmoment keine Taste gedrückt, sonst »0«.

Spezifikation des Ablaufs



- Z_i Zustandsname; i – Nummer der nächsten Geheimzahl.
- Übergangsbedingung: aktive Taktflanke $\wedge x_U = 0$ (Taste gedrückt) $\wedge x_U'$ (Abtastschritt zuvor keine Taste gedrückt) $\wedge s \neq F \wedge s \neq Z_3$ (kein Endzustand).
- Richtige Zahlenfolge 0-3-1 \Rightarrow Eingabefolge 1110-0111-1101 ($m = 4$ Zifferntasten).
- Falsche Eingabe \Rightarrow Fehlerzustand F .
- Die Endzustände F und Z_3 werden nur durch Neuinitialisierung verlassen.

Beschreibung in VHDL



```

signal T, I_next, I, xu, xu_del, y: std_logic;
signal s: std_logic_vector(2 downto 0);
signal x_next, x: std_logic_vector(3 downto 0);
    
```

...

```

process(T) begin
  if rising_edge(T) then
    x <= x_next;
    I <= I_next;
    xu_del <= xu;
  end if;
end process;
xu <= x(0) and x(1) and x(2) and x(3);
    
```



```

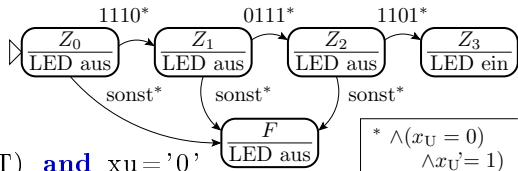
process (I, T)
  variable v: std_logic_vector(6 downto 0);

```

```

begin
  if I='0' then
    s <= "000";
  elsif rising_edge(T) and xu='0'
    and xu_del='1' and s(2)='0' then
    v:= s & x;
    case v is
      when "000" & "1110" => s<="001";
      when "001" & "0111" => s<="010";
      when "010" & "1101" => s<="100";
      when others => s <= "111";
    end case;
  end if;
end process;

```



Zustand	Codierung
Z ₀	000
Z ₁	001
Z ₂	010
Z ₃	100
F	111

Endzustände: 1--

— Ausgabe: $y <= '0'$ (LED an), wenn $s = "100"$, sonst $y <= '0'$
 $y <= \text{not } s(2) \text{ or } s(1) \text{ or } s(0)$;

Zusammenfassung

Ein Automat ist ein (mathematisches) Modell, das sich gut für die Spezifikation von Steuerabläufen in digitalen Schaltungen eignet.

Die Schaltung eines Automaten besteht aus einem Zustandsregister, der Übergangs- und der Ausgabefunktion. Anfangszustand ist der Initialwert des Registers. Die Übergangszeitpunkte legt der Takt fest.

Der Schaltungsentwurf mit Automaten besteht in der Regel aus

- 1 einem Schaltungsentwurf mit dem Automaten als Black-Box,
- 2 der Spezifikation des Zustandsgraphen und
- 3 der Beschreibung der Gesamtfunktion in VHDL.

Der kreative Aufgabenteil steckt in den beiden ersten Teilaufgaben. Die abschließende Beschreibung in VHDL ist nur noch Fleißarbeit.



Operationsabläufe



Steuerung von Operationsabläufen

Die Zustands- und Kantenanzahl eines Automaten wächst exponentiell mit der Anzahl der Eingabe- und Zustandsbits. Bei zu vielen Zuständen Aufteilung der Gesamtfunktionen in

- Operationen und
- einen Steuerablauf.

Die Steuerung erhält zusätzlich zum Zustandsregister Operandenregister und aufgabenspezifische RT-Funktionen.

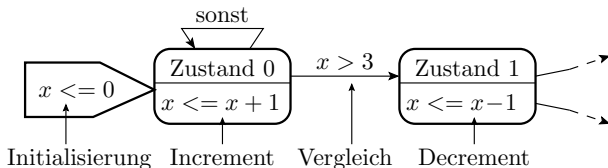
Die Eingaben für den eingebetteten Automaten, die die Zustandsübergänge steuern, dürfen auch Ergebnisse von Vergleichs- und Logikoperationen sein.

Die den Zuständen und Kanten als Ausgaben zugeordneten Ausgaben dürfen auch Operationen bzw. Steuersignale für auszuführende Register-Transfer-Operationen sein.



Erweiterung der Graphendarstellung

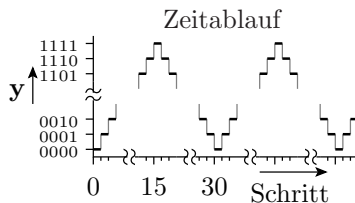
- Die Startkennung darf zusätzlich Anfangswertzuweisungen an Operandenregister enthalten.
- Übergangsbedingungen dürfen zusätzlich Vergleichsergebnisse und logische Ausdrücke sein.
- Die den Zuständen (Moore-Automat) oder den Kanten (Mealy-Automat) zugeordneten Ausgaben können auch gesteuerte Operationen sein.



Bereits ein einzelner Zähler kann die Anzahl der Ablaufzustände drastisch verringern.

Dreiecksignalgenerator

Aufgabe sei die zyklische Erzeugung des nachfolgenden Dreiecksignalverlaufs:

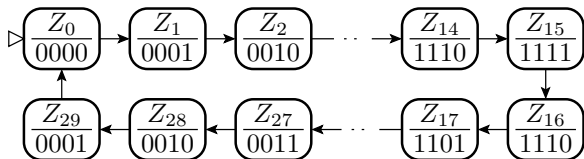


Ein bisheriger Automat für diese Aufgabe hat 30 Zustände, die zyklisch durchlaufen werden und denen Ausgaben zugeordnet sind.

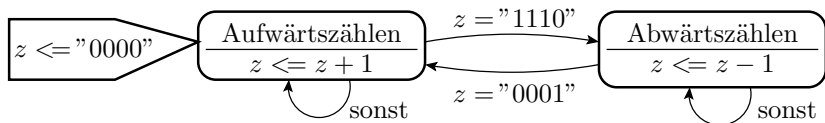


3. Operationsabläufe

Ein bisheriger Automat für diese Aufgabe hat 30 Zustände, die zyklisch durchlaufen werden und denen Ausgaben zugeordnet sind.



Mit einem Vor-/Rückwärtszähler als gesteuertes Rechenwerk genügen zwei Zustände.

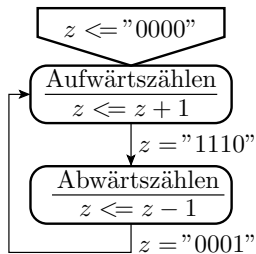
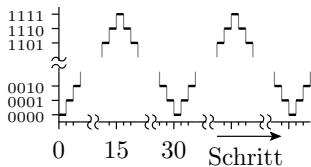


Die Beschreibung als Operationsablauf ist kleiner, skalierbar und einfacher zu programmieren.



Beschreibung in VHDL

```
signal T, I, S: std_logic;
signal z: unsigned(3 downto 0);
...
process(I, T)
begin
  if I='1' then
    S <= '0'; z <= 0;
  elsif rising_edge(T) then
    case S is
      when '0' => z <= z + 1;
        if z=14 then S<='1'; end if;
      when others => z <= z - 1;
        if z=1 then S<='0'; end if;
    end case;
  end if;
end process;
```

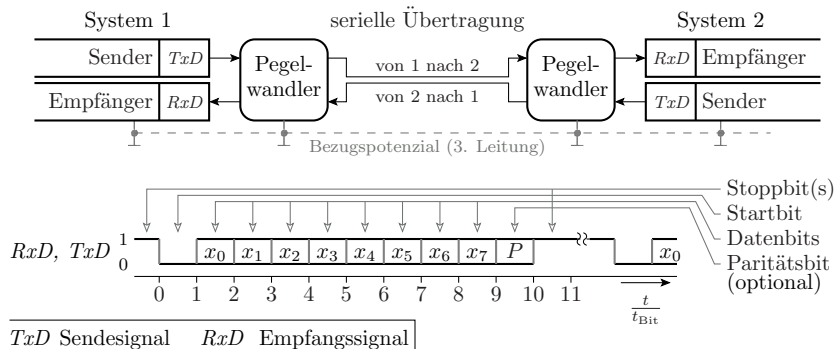




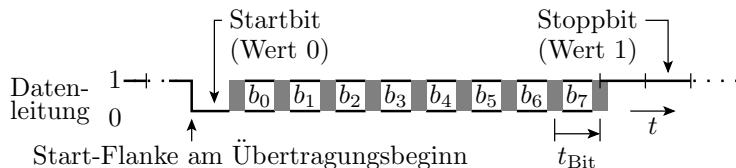
Serielle Schnittstelle

UART

UART (**U**niversal **A**synchronous **R**eceiver **T**ransmitter) Sende- und Empfangseinheit für den Datenaustausch über 3 Leitungen, insbesondere zwischen Mikrorechnern und PC.



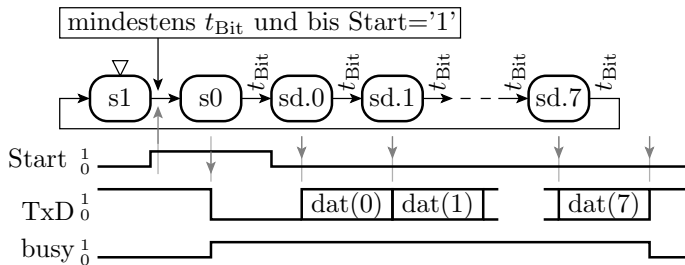
Asynchrone Übertragung ohne Takt



- Asynchrone Eingangssignale bitweise abtasten.
- Der Empfänger erkennt den Übertragungsbeginn an der Stopp-/Start-Flanke und übernimmt die Werte nach 1,5, 2,5 etc. Bitzeiten.

Voraussetzung: Gleich eingestellte Bitzeit, Bitanzahl, Stoppbitanzahl (und Parität) bei Sender und Empfänger. Der Kehrwert der Bitzeit ist die Baudrate b . Typische Baudraten: 4800 Bd, 9600 Bd, 19,2 kBd.

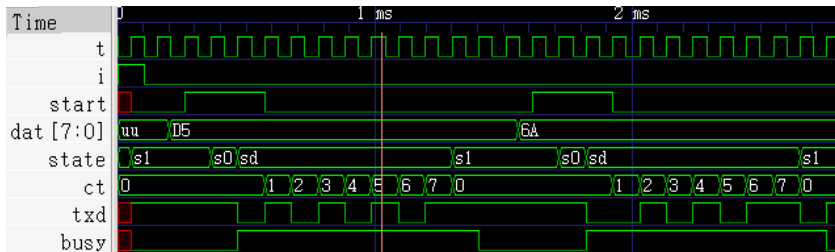
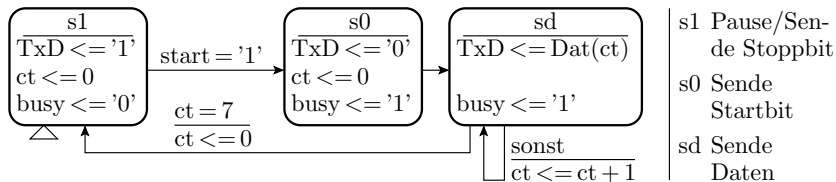
Entwicklung eines Operationsablaufs für den Sender



- Zustandsdauer mindestens/genau eine Bitzeit. Taktung des Automaten mit der Baudrate (9600 Bd = 9600 Hz).
- Zustandskodierung: s1, s0 und sd plus Bitzähler (ct).
- Startzustand: s1
- Datenausgabe an TxD und busy beim Verlassen des jeweiligen Zustands (einen Takt verzögert).



Operationsablaugraph und Simulation





```
entity uart_sender is — Schnittstellenbeschreibung
  port(start , T, I: in std_logic;
    dat: in std_logic_vector(7 downto 0);
    TxD, busy: out std_logic);
end entity;

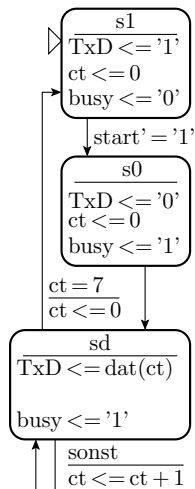
architecture a of uart_sender is
  type t_state is (s1 , s0 , sd);
  signal state: t_state;
  signal I_del, start_del: std_logic;
  signal ct: natural range 0 to 7;
begin
  process(T) — Abtasten der asynchronen Eingaben
  begin
    if rising_edge(T) then
      I_del <= I; start_del<= start;
    end if;
  end process;
  <Ablaufbeschreibung des Senders>
end architecture;
```



```

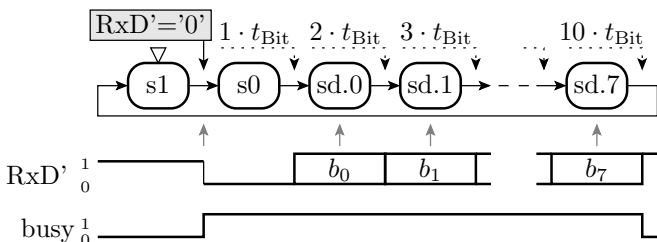
process (I_del, T) — Ablaufbeschreibung
begin — des Senders
  if I_del='1' then
    state <= s1;
  elsif rising_edge(T) then
    case state is
      when s1 => TxD<='1';
        busy<='0'; ct<=0;
        if start_del='1' then state<=s0;
        end if;
      when s0 => TxD<='0';
        busy<='1'; ct<=0; state<=sd;
      when sd => TxD<=dat(ct);
        busy<='1';
        if ct=7 then state<=s1; ct<=0;
        else ct<=ct+1;
        end if;
      end case;
    end if;
  end process;

```



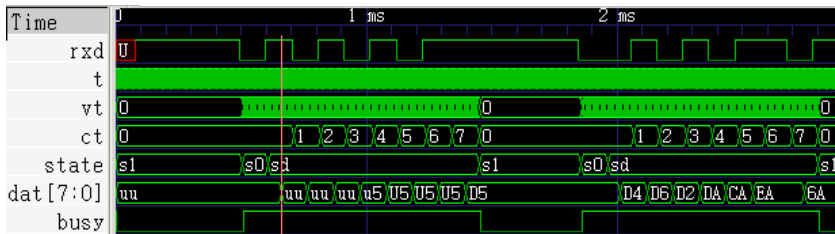
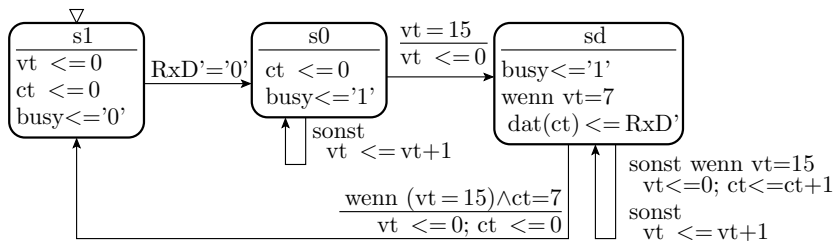
s1 Pause/Sende Stoppsbit
 s0 Sende Startbit
 sd Sende Daten

Operationsablauf für den Empfänger



- RxD' ist das abgetastete asynchrone RxD -Signal.
- Die Startflankenabfrage » $RxD'='0'$ « muss mehrfach je Bitzeit erfolgen. Festlegung $16 \times$. Taktung mit der 16-fachen Baudrate.
- Messung der Bitzeit mit einem zusätzlichen 4-Bit-Zähler » vt «, der bei Erkennung der Startflanke rückgesetzt wird.
- Lesen der b_i -Werte jeweils bei » $vt=7$ « (halbe Bitzeit).
- Ansonsten Zustandskodierung wie beim Sendeautomat.

Operationsablaufgraph und Simulation





```
entity uart_receiver is
  port(T, I, RxD: in std_logic;
  dat: out std_logic_vector(7 downto 0);
  busy: out std_logic);
end entity;

architecture a of uart_receiver is
  type t_state is (s1, s0, sd);
  signal state: t_state;
  signal vt: natural range 0 to 15;
  signal ct: natural range 0 to 7;
  signal RxD_del, I_del: std_logic;
begin
  — Abtastprozess für RxD und I
  process(T) ... end process;
  — Zustandsautomat
  process(I_del, T)
  begin ... end process;
end architecture;
```

```

process (I_del, T)
begin

```

```

  if I_del='1' then

```

```

    state <= s1;

```

```

  elsif rising_edge(T) then

```

```

    case state is

```

```

      when s1 =>

```

```

        ct <= 0; vt <= 0; busy <='0';

```

```

        if RxD_del='0' then state <= s0; end if;

```

```

      when s0 =>

```

```

        ct <= 0; busy <='1';

```

```

        if vt=15 then vt <= 0; state <= sd;

```

```

        else vt <= vt +1;

```

```

        end if;

```

```

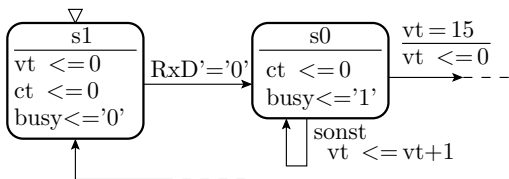
      when sd =>

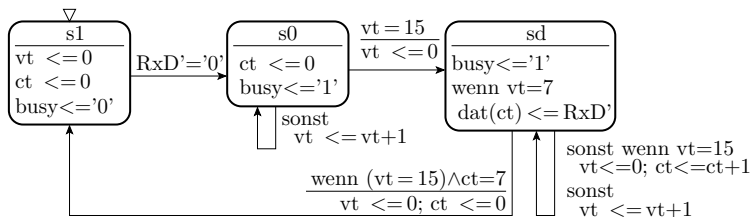
```

```

        ...

```





when sd =>

busy <= '1';

if vt=7 then dat(ct)<=RxD_del; end if;

if vt = 15 then vt <= 0;

if ct=7 then state <= s1; ct<=0;

else ct <= ct +1;

end if;

else vt <= vt +1;

end if;

end case;

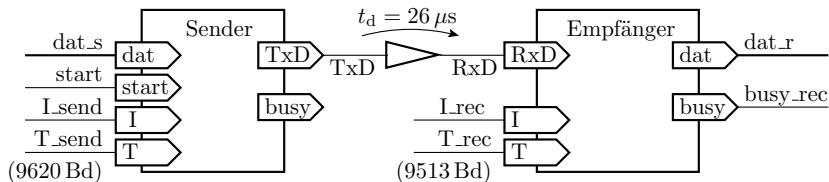
end if;

end process;

Testrahmen

```

entity test_uart is end entity;
architecture a of test_uart is — Testrahmen
  constant tb_send: delay_length := 1 sec / 9620;
  constant tb_rec:  delay_length := 1 sec / 9513;
  <Vereinbarung der Anschlussignale>
begin
  <Instanziierung von Sender und Empfänger>
  <2 Prozesse zur Erzeugung der Takt und Init.-Signale>
  <Prozess zur Datenbereitstellung und zum Übertragungsstart>
end architecture;
  
```





— *Anschlusssignale*

```

signal dat_s, dat_r: std_logic_vector(7 downto 0);
signal T_send, I_send, T_rec, I_rec: std_logic;
signal start, TxD, RxD, busy_send, busy_rec: std_logic;
begin

```

— *Instanziierung von Sender und Empfänger*

```

sender: entity work. uart_sender

```

```

port map (start=>start, T=>T_send, I=>I_send,
           dat=>dat_s, TxD=>TxD, busy=>busy_send);

```

```

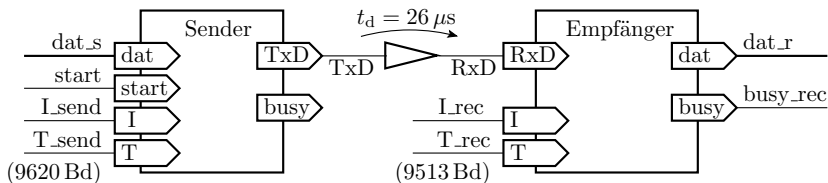
receiver: entity work. uart_receiver

```

```

port map (T=>T_rec, I=>I_rec, RxD=>RxD, dat=>dat_r,
           busy=>busy_rec);

```





— *Simulation einer verzögerten Datenübertragung*

```
RxD <= transport TxD after 26 us;
```

— *Generierung von Sendetakt und -initialisierung*

```
process
```

```
begin
```

```
T_send <= '0'; I_send <='1'; wait for tb_send/2;
```

```
T_send <= '1'; wait for tb_send/2;
```

```
T_send <= '0'; I_send <='0'; wait for tb_send/2;
```

```
while now < 3 ms loop
```

```
  T_send <= not T_send; wait for tb_send/2;
```

```
end loop;
```

```
wait;
```

```
end process;
```

— *Für den Empfänger mit ca. 16-facher Frequenz*

```
process
```

```
begin
```

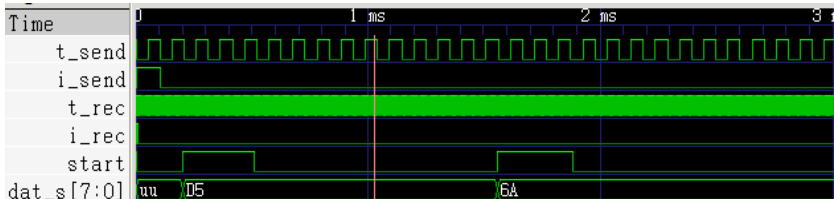
```
T_rec <= '0'; I_rec <='1'; wait for tb_rec/32;
```

```
...
```

```
end process;
```

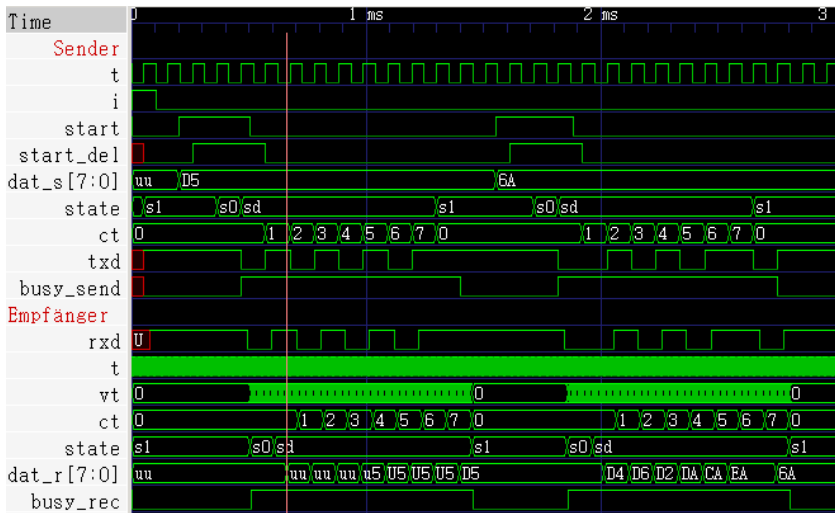


```
process      — Startsignalerzeugung und  
begin      — Bereitstellung der Sendedaten  
  start <= '0'; wait for 200 us;  
  start <= '1'; dat_s <= x"D5";  
  wait until busy_send = '1'; wait for 40 us;  
  start <= '0';  
  wait until busy_send = '0'; wait for 150 us;  
  start <= '1'; dat_s <= x"6A";  
  wait until busy_send = '1'; wait for 63 us;  
  start <= '0';  
  wait;  
end process;
```





Simulationsergebnis





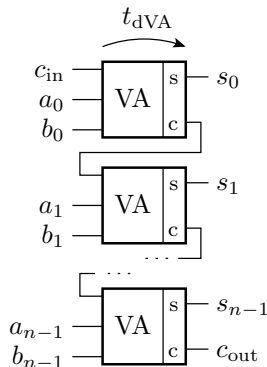
Serieller Addierer

Generierungsschleife für einen Ripple-Addierer

```

signal a,b,s:std_logic_vector
           (n-1 downto 0);
signal cin, cout: std_logic;
...
process(a, b, cin)
  variable c: std_logic;
begin
  c:=cin;
  for i in 0 to n-1 loop
    s(i)<=a(i) xor b(i) xor c;
    c:=(a(i) and b(i)) or
        ((a(i) or b(i)) and c);
  end loop;
  cout<=c;
end process;

```



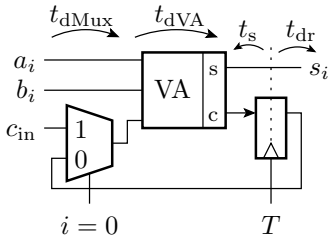
Maximale Verzögerung: $t_{dRAdd} \approx n \cdot t_{dVA}$ (vergl. Folie 10)

Serieller Addierer

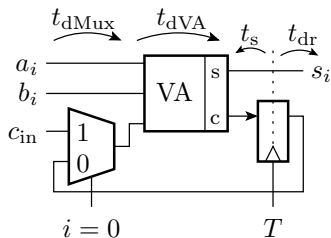
Addition der Bits in aufeinanderfolgenden Takten. Erfordert ein Register für den Übertrag. Dafür genügt ein Volladdierer.

```

process
  variable c : std_logic;
  begin
    <warte auf Operanden und Additionsauftrag>
    c := cin;
    for i in 0 to n-1 loop
      s(i) <= a(i) xor b(i) xor c;
      c := (a(i) and b(i)) or
          ((a(i) or b(i)) and c);
      -- warte einen Takt
      wait on rising_edge(T);
    end loop;
    cout <= c;
  end process;
  
```



Additionsdauer



Ripple-Addierer ohne schnellen Übertragsdurchlauf:

$$t_{dRAAdd} \geq n \cdot t_{dVA}$$

Serieller Addierer:

$$t_{dSAdd} \geq n \cdot (t_{dMux} + t_{dVA} + t_s + t_{dr})$$

Etwa doppelt so lange, wie ein Ripple-Addierer ohne und viermal so lange wie ein Ripple-Addierer mit schnellem Übertragsdurchlauf.

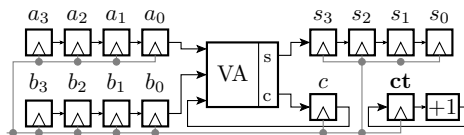
Erweiterung um eine Ablaufsteuerung

Zusätzlich erforderliche Hardware

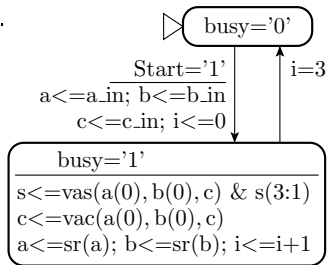
- Schieberegister für die Summanden und das Ergebnis.
- Bitzähler.

Geplanter Ablauf:

- Warte auf ein Starteingabesignal.
- Übernahme Summanden und c_{in} . Aktiviere Ausgabe »busy«.
- Addiere nacheinander die $n = 4$ Bits.
- Deaktiviere »busy«.



($vas()$ – VA-Summenbit, $vac()$ – VA-Übertrag; sr – logische Rechtsverschiebung).

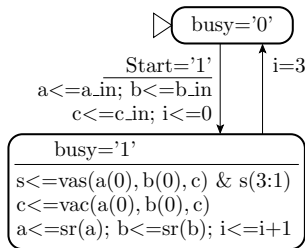


Schaltungsbeschreibung in VHDL

```

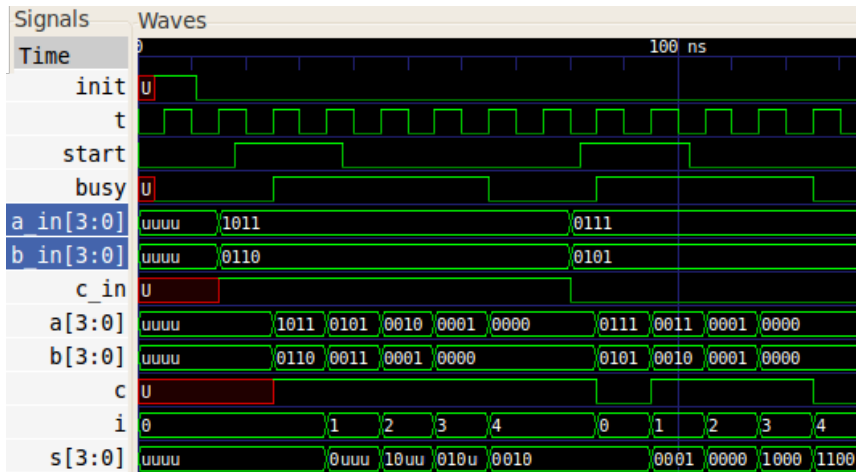
signal a,a_in,b,b_in,s:std_logic_vector(3 downto 0);
signal init , T, c, c_in, Start , busy: std_logic;
signal i: natural range 0 to 3;
process(init ,T)
begin
  if init ='1' then busy <= '0';
  elsif rising_edge(T) then
    if busy='0' and Start='1' then
      busy <= '1'; i <= 0;
      a <= a_in; b <= b_in; c <= c_in;
    elsif busy='1' then
      s <= vas(a(0),b(0),c) & s(3 downto 1);
      c <= vac(a(0),b(0),c); i <= i+1;
      a <= '0' & a(3 downto 1); b <= '0' & b(3 downto 1);
      if i=3 then busy <= '0'; end if;
    end if; end if;
  end process;

```





Simulationsergebnis





Zusammenfassung

Der hier entworfene serielle Addierer besteht aus:

- einem Volladdierer + 1-Bit-Übertragsregister,
- 3 n -Bit Schieberegistern für Summanden und Summe,
- einem Zähler von 0 bis mindestens $n - 1$ und
- einer Ablaufsteuerung mit zwei Zuständen.

Der Entwurf erfolgte in den Schritten:

- Operationsablauf ohne Steuerautomat.
- Ergänzung von RT-Funktionen (Schieberegister und Zähler) und Spezifikation des Steuerablaufs.
- Beschreibung in VHDL. Simulation. Synthese. Test. ...

Ab einer Entwurfskomplexität wie im Beispiel ist eine Simulation des Entwurfs dringend zu empfehlen.

Ein serieller Addierer ist ähnlich aufwändig wie ein Ripple-Addierer und langsamer. Für den praktischen Einsatz uninteressant.



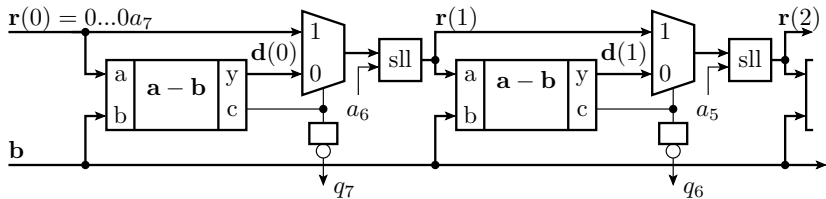
Dividierer

Division von Binärzahlen

$$\frac{a}{b} = q + \frac{r}{b}$$

- Berechnung des Quotienten q und des Divisionsrest r für $a = 11$ und $b = 3$:

Bitnummer	3	2	1	0	Ergebnis
Rest	1011	1011	1011	0101	$r = 0010$ (2)
Subtrahend	-0011	-0011	-0011	-0011	
Differenz	negativ	negativ	0101	0010	
Quotient	$q_3 = 0$	$q_2 = 0$	$q_1 = 1$	$q_0 = 1$	$q = 0011$ (3)





Simulation mit $a = "10100011"$ und $b = "00100111"$:

process

```
variable a: unsigned(7 downto 0) := x"A3";
```

```
variable b: unsigned(7 downto 0) := x"27";
```

```
variable r: unsigned(7 downto 0) := x"00";
```

```
variable q: unsigned(7 downto 0);
```

```
variable d: unsigned(8 downto 0);
```

begin

```
report ("a/b=q+r/b: _a=10100011_b=00100111");
```

```
for i in 0 to 7 loop
```

```
  r := r(6 downto 0) & a(7-i);
```

```
  d := '0' & r - b;
```

```
  q := q(6 downto 0) & not d(8);
```

```
  if d(8)='0' then r := d(7 downto 0); end if;
```

```
  report (<Ausgabe Zwischenergebnisse>);
```

```
end loop;
```

```
report (<Ausgabe der Sollwerte zum Vergleich>);
```

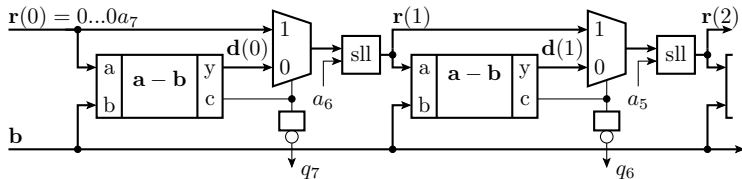
```
wait;
```

```
end process;
```



Textausgabe der Simulation mit $a = "10100011"$, $b = "00100111"$:

```
div_alg.vhd:30:3:@0ms:(report note):
... :30:3: ... : a/b=q+r/b: a=10100011 b=00100111
... :31:3: ... : i|rest (r)|diff. (d)|quot.(q)
... :37:4: ... : 0|00000001|111011010|UUUUUUU0
... :37:4: ... : 1|00000010|111011011|UUUUUU00
... :37:4: ... : 2|00000101|111011110|UUUUU000
... :37:4: ... : 3|00001010|111100011|UUUU0000
... :37:4: ... : 4|00010100|111101101|UUU00000
... :37:4: ... : 5|00000001|000000001|UU000001
... :37:4: ... : 6|00000011|111011100|U0000010
... :37:4: ... : 7|00000111|111100000|00000100
... :39:3: ... : soll: r=00000111 q=00000100
```





Erzeugung der Textausgaben

Die Programmierung formatierter Debug-Ausgaben ist in VHDL aufwändiger als in anderen Sprachen. Verwendete Konvertierfunktion für die Bitvektoren vom Typ `unsigned` in Ausgabertexte :

```
function str(w: unsigned) return string is  
  variable tmp: string(1 to 3);  
  variable s: string(1 to w'length);  
  variable i: positive:=1;  
begin  
  for j in w'range loop  
    tmp := std_logic'image(w(j));  
    s(i) := tmp(2);  
    i := i +1;  
  end loop;  
  return s;  
end function;
```



Ausgabe einer Textzeile mit Zwischenergebnissen:

```
library ieee;  
use ieee.numeric_std.all;  
use ieee.std_logic_1164.all;  
...  
report(integer'image(i) &"|"& str(r) &"|"& str(  
    d) &"|"& str(q));
```

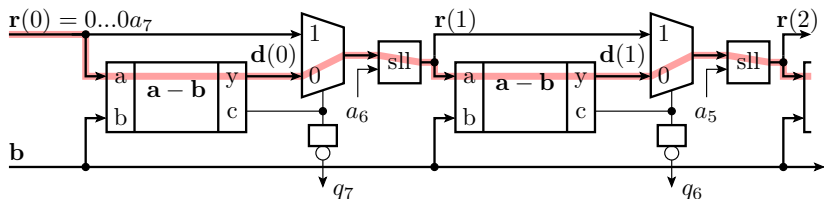
(report – Funktion für die Textausgabe; $\langle Typ \rangle$ 'image – Attribut für elementare Datentypen zur Konvertierung in eine Textdarstellung; & – Konkatenationsoperator zur Zusammenfassung von Feldern und Feldelementen gleichen Typs).

Formulieren Sie eine Anweisung für die Ergebnisausgabe:

```
soll: r=00000111 q=00000100
```



Dauer einer Hardware-Division

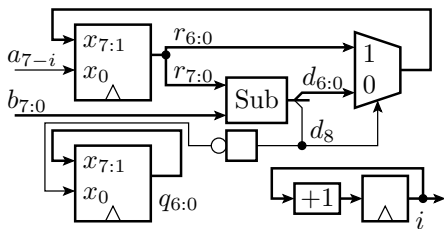


sll Linkverschiebung (Verdopplung) — längster Pfad

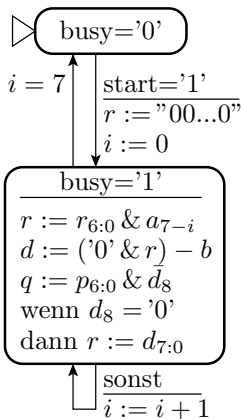
- Der längste Pfad verläuft durch alle Subtrahierer. Quadratische Zunahme der Laufzeit mit der Bitanzahl⁷.
- Die Division wird deshalb in der Regel sequentiell in n Takten mit einer n -Bit-Subtraktion pro Takt ausgeführt.
- Vergleichbare Ausführungszeit bei deutlich geringerem Hardware-Aufwand und Stromverbrauch.

⁷Hardware-Multiplizierer nur lineare Laufzeitzunahme mit der Bitbreite.

Serieller Dividierer



a Divident	r Rest
b Divisor	q Quotient
d Differenz	i Zähler



- 2 Zustände: $busy \in \{ '0', '1' \}$
- Register für den Rest r und den Quotienten q
- n -Bit-Subtrahierer, Zähler von 0 bis $n - 1$



Schaltungsbeschreibung in VHDL

```
entity ser_div is
  generic (constant n: positive:=8);
  port (
    T, I, start: in std_logic;
    sa, sb: in unsigned(n-1 downto 0);
    busy: out std_logic;
    sr, sq: out unsigned(n-1 downto 0));
end entity;

architecture a of ser_div is
  signal si: natural range 0 to n-1;
  signal sd: unsigned(n downto 0);
begin
  process(T, I)
    <Beschreibung der Zielfunktion>
  end process;
end architecture;
```

```

variable vi: natural range 0 to n-1;
variable vBusy: std_logic;
variable vr: unsigned(n-1 downto 0);
variable vq: unsigned(n-1 downto 0);
variable vd: unsigned(n downto 0);

```

begin

```

if I='1' then vBusy := '0';
elsif rising_edge(T) then
  if vBusy='0' and start='1' then
    vBusy := '1';
    vi := 0;
    vr := (others=> '0');
  end if;

```

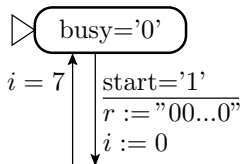
<Berechnungen im Zustand busy='1'>

```

  si <= vi; sr <= vr; sq <= vq;
  sd <= vd; busy <= vBusy;

```

end if;



Berechnung in Variablen mit abschließender Zuweisung an Signale.

— *Berechnungen im Zustand busy='1'*

if vBusy = '1' **then**

vr := vr(6 **downto** 0) & sa(n-1-vi);

vd := ('0' & vr) - sb;

vq := vq(6 **downto** 0) & **not** vd(8);

if vd(8)='0' **then** vr := vd(7 **downto** 0); **end if**;

report (<Ausgabe Zwischenergebnisse>);

if vi < n-1 **then** vi := vi + 1;

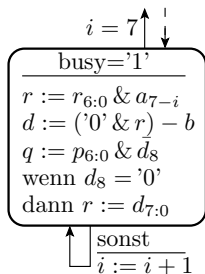
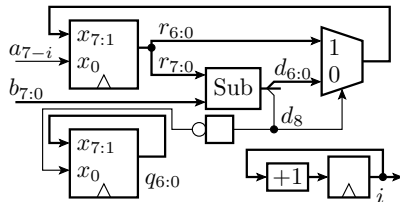
else

vBusy := '0';

report (<Ausgabe Endergebnisse>);

end if;

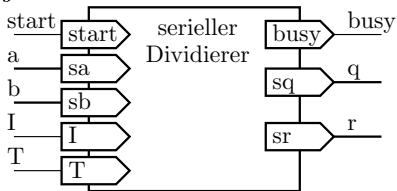
end if;



Testrahmen

```

entity test_ser_div is end entity;
architecture aaa of test_ser_div is
  signal a, b, r, q: unsigned(7 downto 0);
  signal I, T, Start, busy: std_logic;
begin
  TObj: entity work.ser_div generic map(n=>8)
    port map(T=>T, I=>I, Start=>Start, sa=>a,
              sb=>b, busy=>busy, sr=>r, sq=>q);
  <Prozess zur Takt- und Init.-Erzeugung>
  <Prozess zur Eingabeerzeugung>
end architecture;
  
```





ClkProc: **process** — *Takt- und Init.-Erzeugung*

begin

T <= '0'; I <= '1'; **wait for** 5 ns;

T <= '1'; **wait for** 5 ns;

T <= '0'; I <= '0'; **wait for** 5 ns;

while now < 200 ns **loop**

 T <= **not** T; **wait for** 5 ns;

end loop;

wait;

end process;

InpProc: **process** — *Eingabeerzeugung*

begin

wait until busy = '0'; **wait for** 3 ns;

a <= x"56"; b <= x"19"; Start <= '1';

wait until busy = '1'; **wait for** 3 ns;

Start <= '0';

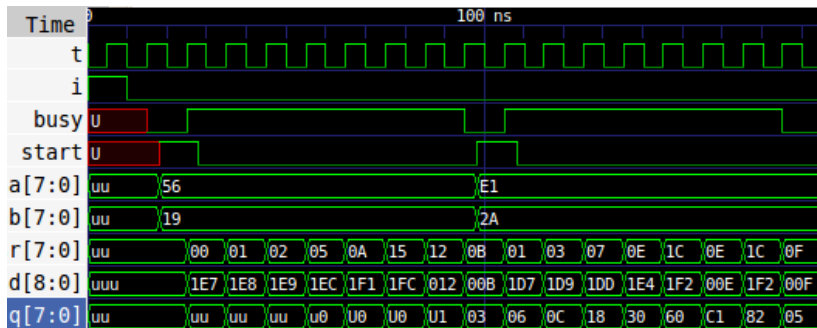
<dasselbe mit a=E1 und b=2A>

wait;

end process;



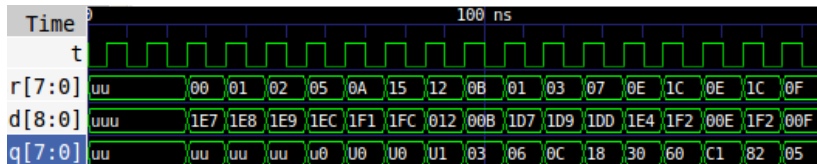
Signal- und Textausgaben zur Kontrolle



```

..: @25ns: (report note): 0|00000000|111100111|UUUUUUU0
..: @35ns: (report note): 1|00000001|111101000|UUUUUUU0
..: @45ns: (report note): 2|00000010|111101001|UUUUUU00
..: @55ns: (report note): 3|00000101|111101100|UUUU0000
..: @65ns: (report note): 4|00001010|111110001|UUU00000

```



```

..: @75ns: (report note): 5|00010101|111111100|UU000000
..: @85ns: (report note): 6|00010010|000010010|U0000001
..: @95ns: (report note): 7|00001011|000001011|00000011
..: @95ns: (report note): soll: r=00001011 q=00000011

```

```

..: @105ns: (report note): 0|00000001|111010111|00000110
..: @115ns: (report note): 1|00000011|111011001|00001100
..: @125ns: (report note): 2|00000111|111011101|00011000
..: @135ns: (report note): 3|00001110|111100100|00110000
..: @145ns: (report note): 4|00011100|111110010|01100000
..: @155ns: (report note): 5|00001110|000001110|11000001
..: @165ns: (report note): 6|00011100|111110010|10000010
..: @175ns: (report note): 7|00001111|000001111|00000101
..: @175ns: (report note): soll: r=00001111 q=00000101

```



Zusammenfassung

Auch der Dividierer wurde in Schritten entworfen:

- Formulierung des Algorithmus mit einem Zahlenbeispiel.
- Programmierung und Test des Algorithmus als imperatives Programm nach der »printf«-Methode.
- Spezifikation des Steuerablaufs und aller Operationen.
- Programmierung und Simulation. Kontrolle der Signalverläufe.
- Kontrolle der Textausgaben (Regressionstest).

Tatsache

Je komplizierter die Entwurfsaufgabe desto wichtiger ist ein strukturiertes testgetriebenes Herangehen.

Der nächste Schritt wäre die Überführung in eine synthesefähige VHDL-Beschreibung + Testrahmen, Regressionstest, ..., Test in der Anwendungsumgebung.