



FPGA 入门课程 4-走马灯

第四节走马灯

今天的课程将引入开发板的使用，本节课使用 ZX-2 开发板，此开发板是至芯科技公司推出的低价位高性价比的初级开发板。本系列的视频教程也是围绕 ZX-2 开发板展开的。

后续大家可以通过淘宝购买此开发板，还有另外一种方式可以得到 ZX-2 开发板，去论坛申请免费评测开发板。

淘宝地址：

<http://item.taobao.com/item.htm?spm=a1z10.1.w4004-6568874930.3.KDvq2a&id=38226425231>

论坛免费申请地址：

<http://www.fpgaw.com/thread-68086-1-1.html>

开发板资料请在至芯科技论坛下载，地址如下

<http://www.fpgaw.com/forum.php?mod=viewthread&tid=67978&extra=page%3D1>

1. 走马灯例子内容：

走马灯的一个含义就是控制一系列 LED 灯循环点亮，这种循环点亮 LED 灯的过程就是跑马灯效果。

图 1 是开发板 4 个 LED 灯原理图，可以看出四只发光二极管正极接 VDD3.3 负极接如果为 0 的话，二极管正向导通使得发光。所以通过用低电平来扫描这四只管脚就可以实现咱们的走马灯效果。

那么咱们实现走马灯以 500ms 为间隔跳转。

设计思想，我们定义一个计数器，这个计数器最大计数到 500ms，然后去触发一个 4bit 的移位寄存器，使得 4bit 以为寄存器每 500ms 移位一次，把 4bit 移位寄存器绑定到 FPGA 对应 LED 灯的管脚即可实现跑马灯。

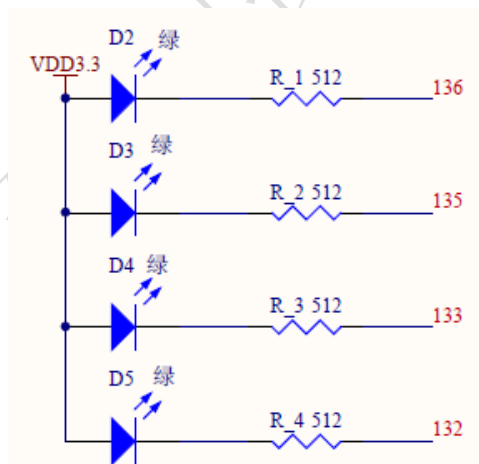


图 1 LED 灯原理图

✧ 带有触发条件的移位寄存器组

这个跑马灯的关键就是讲移位寄存器，那么我们先讲条件触发的移位寄存器组 RTL 图



画出来如图 2，这样我们就能参照 RTL 图很好的去写代码了。确切的说用代码描述出 RTL 图。

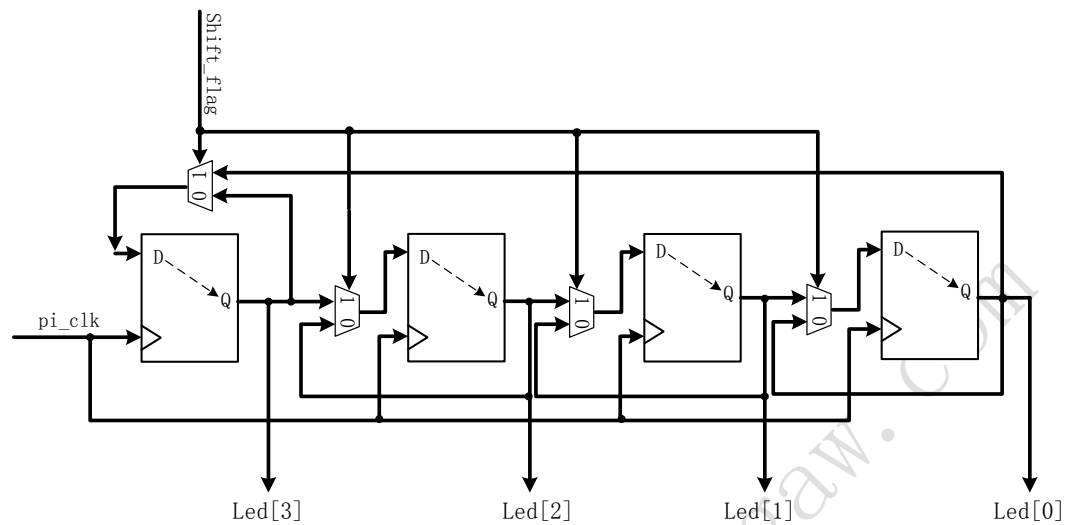


图 2 条件出发 4 位移位寄存器

➤ Verilog 代码实现

//完整代码保存到 design/shift_led.v

//shift_led.v

```
module shift_led(
    input wire pi_clk,
    input wire rst_n,
    output wire [3:0] led
);
parameter div_end=25'd25000000-1;
reg [24:0] div_cnt;
reg div_end_flag;
reg [3:0] shift_led=4'b1110;
wire shift_flag;
```

```
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
```

```
if(rst_n == 1'b0)
```

```
div_cnt<='d0;
```

```
else if(div_end_flag == 1'b1)
```

```
div_cnt<= 'd0;
```

```
else
```

```
div_cnt<=div_cnt + 1'b1;
```

```
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
```

```
if(rst_n == 1'b0)
```

```
div_end_flag <= 'd0;
```

```
else if(div_cnt == (div_end-1))
```



```
div_end_flag<='d1;
else
div_end_flag<='d0;

assign shift_flag=div_end_flag;
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
if(rst_n == 1'b0)
shift_led<=4'b1110;
else if(shift_flag == 1'd1)
shift_led<={shift_led[2:0],shift_led[3]};
assign led=shift_led;
endmodule
```

➤ 带有详细注释代码

//带有注释的代码

//shift_led.v

// 这里有一个低电平复位输入信号，此信号会引入到寄存器中控制寄存器的复位；

```
module shift_led(
```

```
input wire pi_clk,
```

```
input wire rst_n,
```

```
output wire [3:0]led
```

```
);
```

//参数声明，这里触发时钟pi_clk是50Mhz周期是20ns那么跑马灯闪灯切换周期为500ms需要500_000_000ns/20ns=25_000_000个pi_clk周期，所以声明一个参数来作为计数器终止值的标志。

//语法，关键字parameter用来声明参数变量，参数变量只在本模块内有效，在关键字parameter之后跟的参数名称，参数名称是用户自定义的即本例的div_end就是参数名，赋值方式是阻塞赋值；在模块外可以通过关键字defparam关键字去更改目标模块的参数变量。在以后的章节将会讲到，这里先记住有这么个关键字即可。

```
parameter div_end=25'd25000000-1;
```

//寄存器线网的声明，其中shift_led通过声明变量时用阻塞赋值赋初始值4'b1110；

```
reg [24:0] div_cnt;
```

```
reg div_end_flag;
```

```
reg [3:0] shift_led=4'b1110;
```

```
wire shift_flag;
```

//分频计数器编程

```
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
```

```
if(rst_n == 1'b0)
```

```
div_cnt<='d0;
```

```
else if(div_end_flag == 1'b1)
```

```
div_cnt<='d0;
```

```
else
```

```
div_cnt<=div_cnt + 1'b1;
```

//分频计数器结束标志产生



```
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
```

```
    if(rst_n == 1'b0)
```

```
        div_end_flag <= 'd0;
```

```
    else if(div_cnt == (div_end-1))
```

```
        div_end_flag <= 'd1;
```

```
    else
```

```
        div_end_flag <= 'd0;
```

//条件触发的移位寄存器;

//这里 rst_n 异步复位触发移位寄存器复位, 当 shift_flag 标志来临时触发寄存器移位一次, 这里采用一个位拼接符来描写一个移位寄存器, {}是位拼接符, 语法是{变量 A,变量 B,变量 C}其中变量用逗号隔开, 最后一个变量后不需要逗号, 这样就把变量 A 和变量 B 和变量 C 拼接到一起, 拼接后的位宽为 A,B,C 位宽的综合, 其中变量 A,B,C 都是 MSB to LSB, 拼接后的变量也是 MSB to LSB。

//帮助理解, 因为寄存器可以延时数据一个周期, 那么当移位标志信号来临时, 当前周期寄存器的第 3bit 的值赋值给当前寄存器的第 0bit, 第 0bit 赋值给第 1bit, 第 1bit 赋值给第 2bit, 第 2 比特赋值给第 3bit。那么寄存器值被赋值成功是在标志信号有效的下一个 pi_clk 周期。大家可以结合图 2 来理解此结构

```
assign shift_flag=div_end_flag;
```

```
always @(posedge pi_clk or negedge rst_n)
```

```
    if(rst_n == 1'b0)
```

```
        shift_led<=4'b1110;
```

```
    else if(shift_flag == 1'd1)
```

```
        shift_led<={shift_led[2:0],shift_led[3]};
```

```
assign led=shift_led;
```

```
endmodule
```

2. Quartus II 软件管教绑定脚本编写

//此文件保存在 quartus_pro/pin/shift_led.txt

//to 指的是模块的输入输出管脚, location 指的是 FPGA 的输入输出管脚

to,location

pi_clk,pin_23

rst_n,pin_69

led[0],pin_136

led[1],pin_135

led[2],pin_133

led[3],pin_132

3. 建立 Quartus 工程

建立 quartus 工程的详细过程在第三讲里详细的讲了, 如果还不清楚如何建立工程的话请回顾第三讲分频器讲义的第五页。

- 建立工程如图 3, 工程名和顶层入口名都是 shift_led

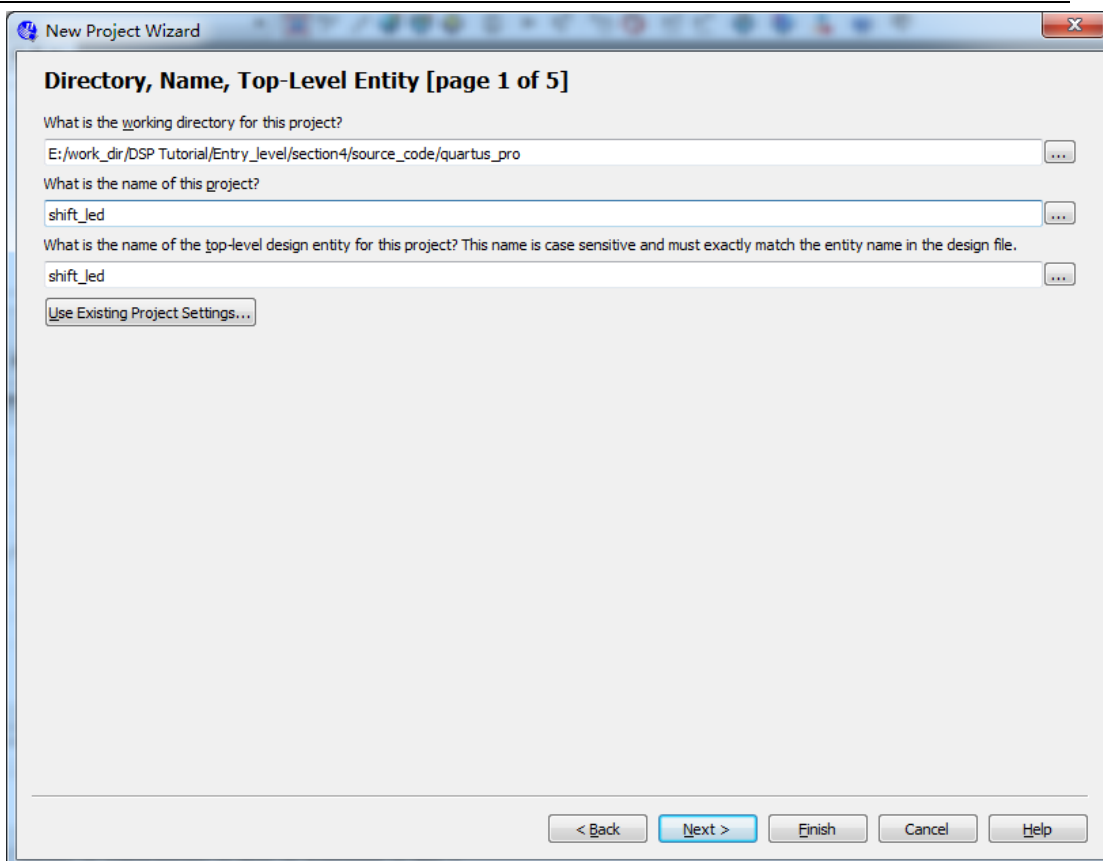


图 3 工程设置

- 加入工程所需的源码文件

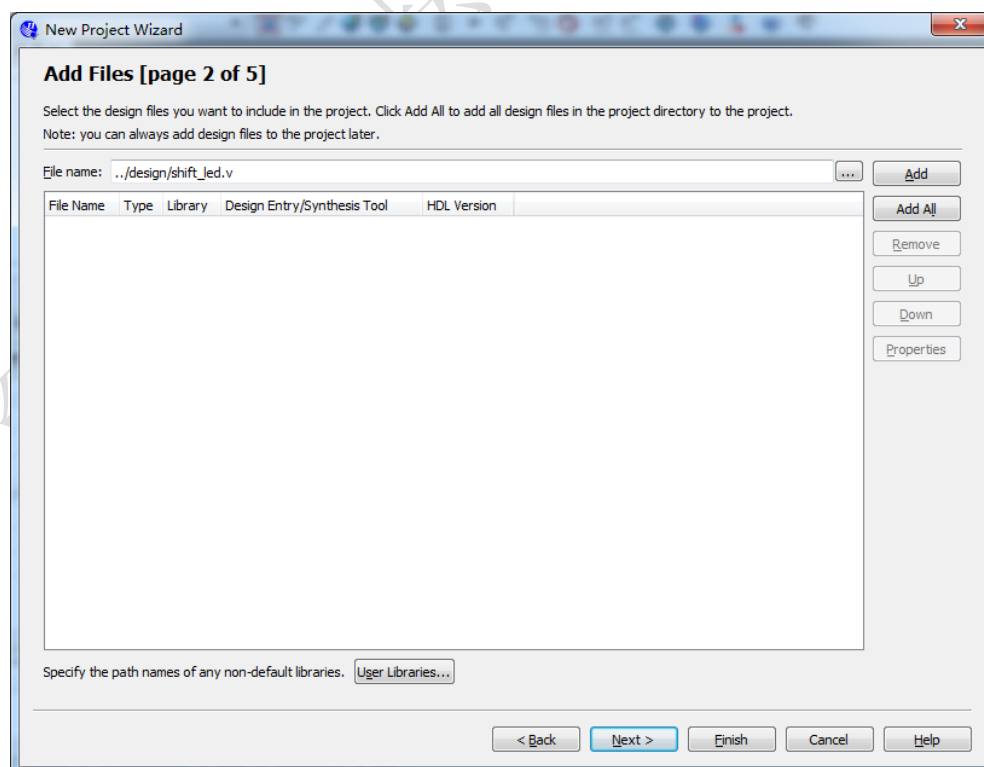


图 4



- 选择器件 cyclone IV E ep4ce6e22c8

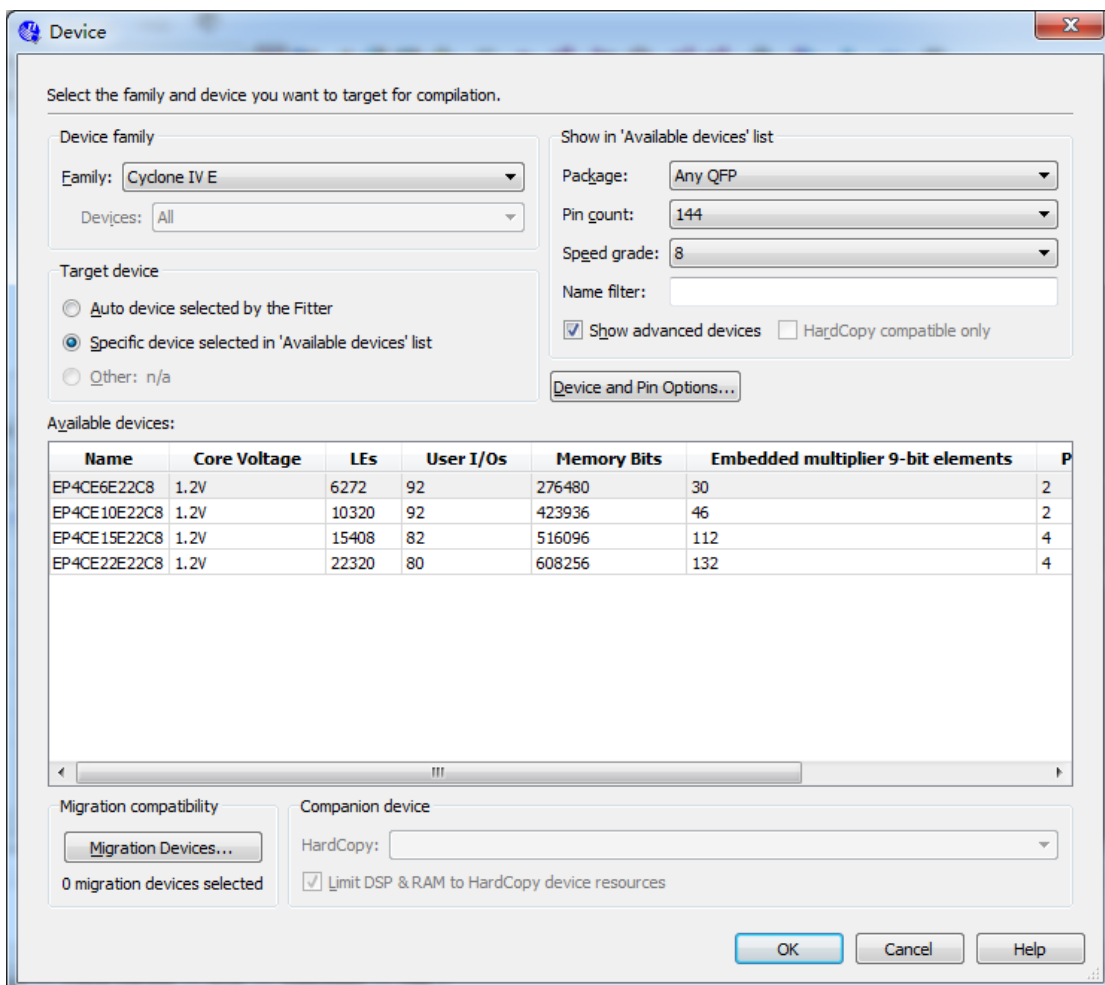


图 5

- 完成工程建立后，导入管脚绑定脚本，assignments->import assignments

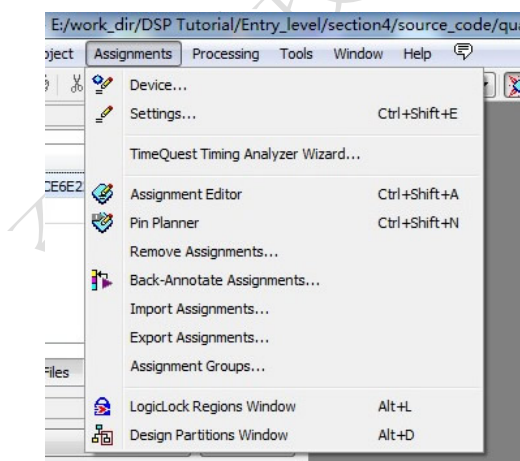


图 6

- 选中 quartus/pin/shift_led.txt 并点击 OK

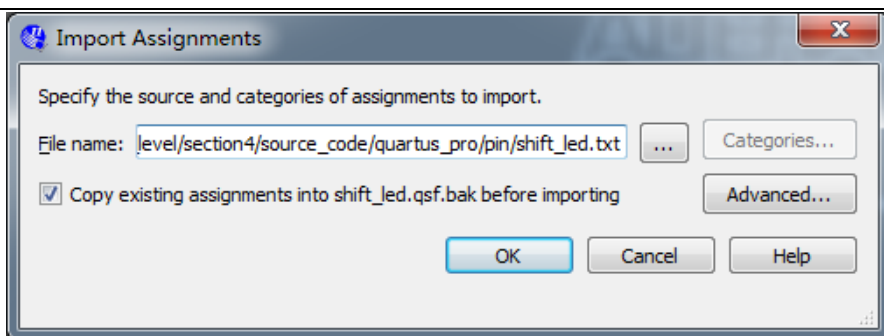


图 7

➤ 综合工程

在窗口中左下角有一个 task 窗口，如图 8，如果没有的话在 view 菜单中调出即可。然后双击 analysis & synthesis 进行综合程序

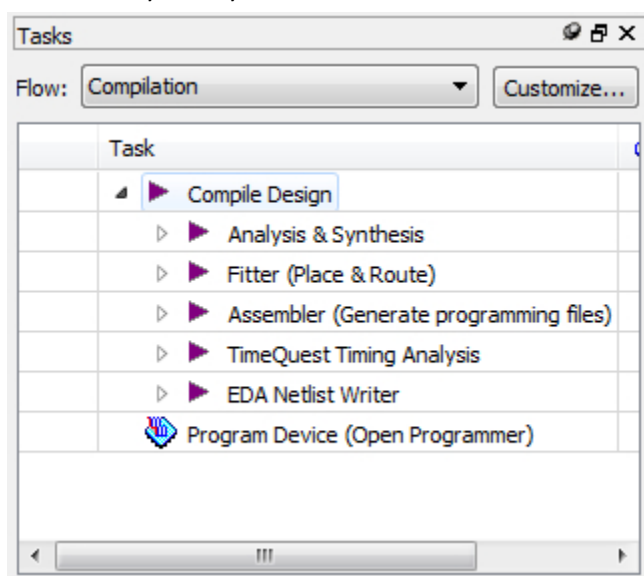


图 8 task 窗口

➤ 检查管脚绑定是否正确，点击 assignments->assignment editor，出来的结果和图 10 一致即表示绑定正确。

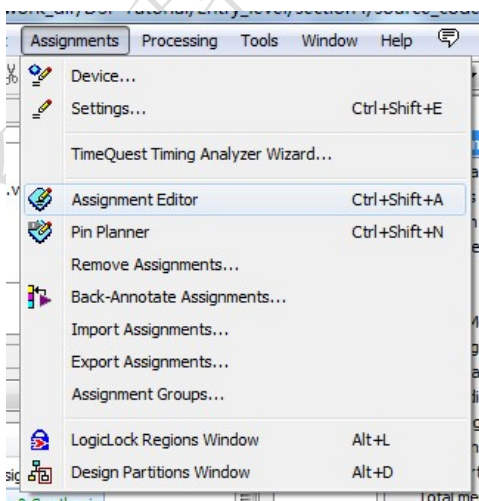
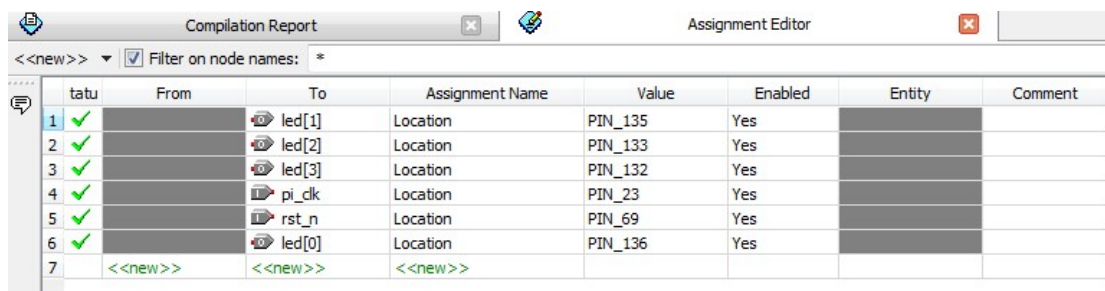


图 9

	tatu	From	To	Assignment Name	Value	Enabled	Entity	Comment
1	✓		led[1]	Location	PIN_135	Yes		
2	✓		led[2]	Location	PIN_133	Yes		
3	✓		led[3]	Location	PIN_132	Yes		
4	✓		pi_clk	Location	PIN_23	Yes		
5	✓		rst_n	Location	PIN_69	Yes		
6	✓		led[0]	Location	PIN_136	Yes		
7		<<new>>	<<new>>	<<new>>				

图 10

- 生成编程文件

在 task 窗口 双击 Assembler (Generate programming files)选项，编译结束后如图 11 结果即表示编译成功

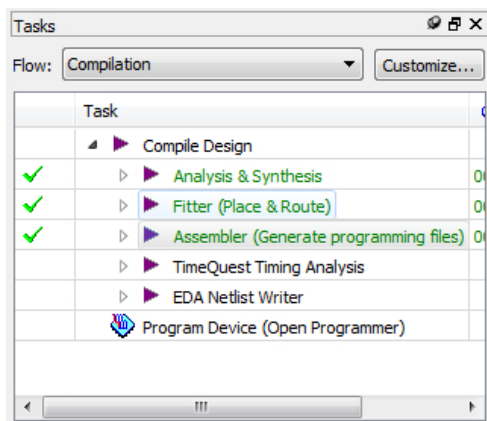


图 11

- 通过 JTAG 下载口下载 sof 文件，sof 文件只是烧写到 FPGA 内部的 sram 中掉电后数据丢失，如果想永久烧写到 flash 中请选择烧写 JIC 或者 POF 文件。

点击菜单 tools->programmer 弹出 programmer 窗口如图 12 所示，此时已经默认了 sof

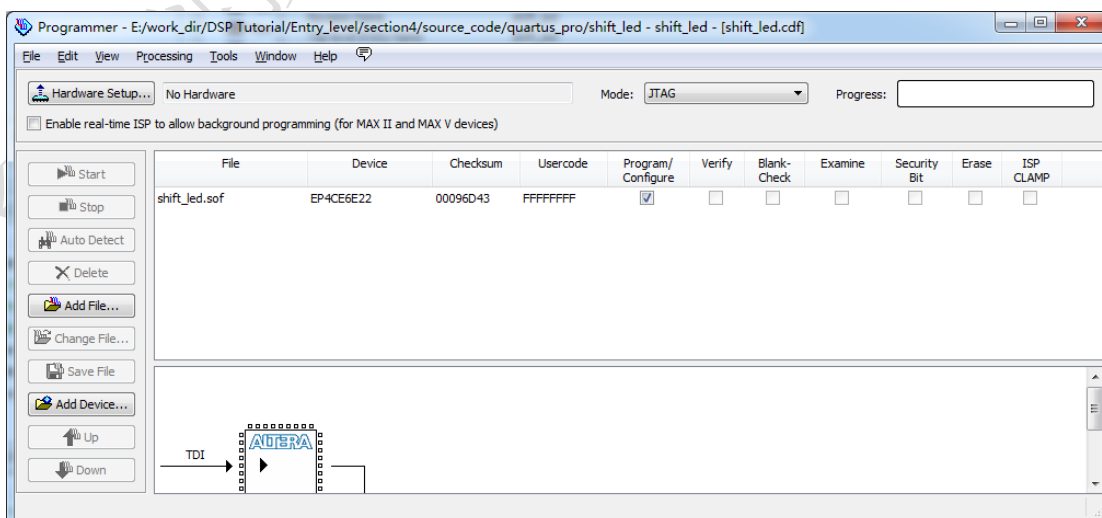


图 12 programmer 窗口

如果没有默认的 sof 可以自行选择，双击 file 列表下的空白处即可选择(不是菜单栏的

file 哦), 如图 13 所示, 添加完成 sof 后一定要选中 program/configure 的选择框。

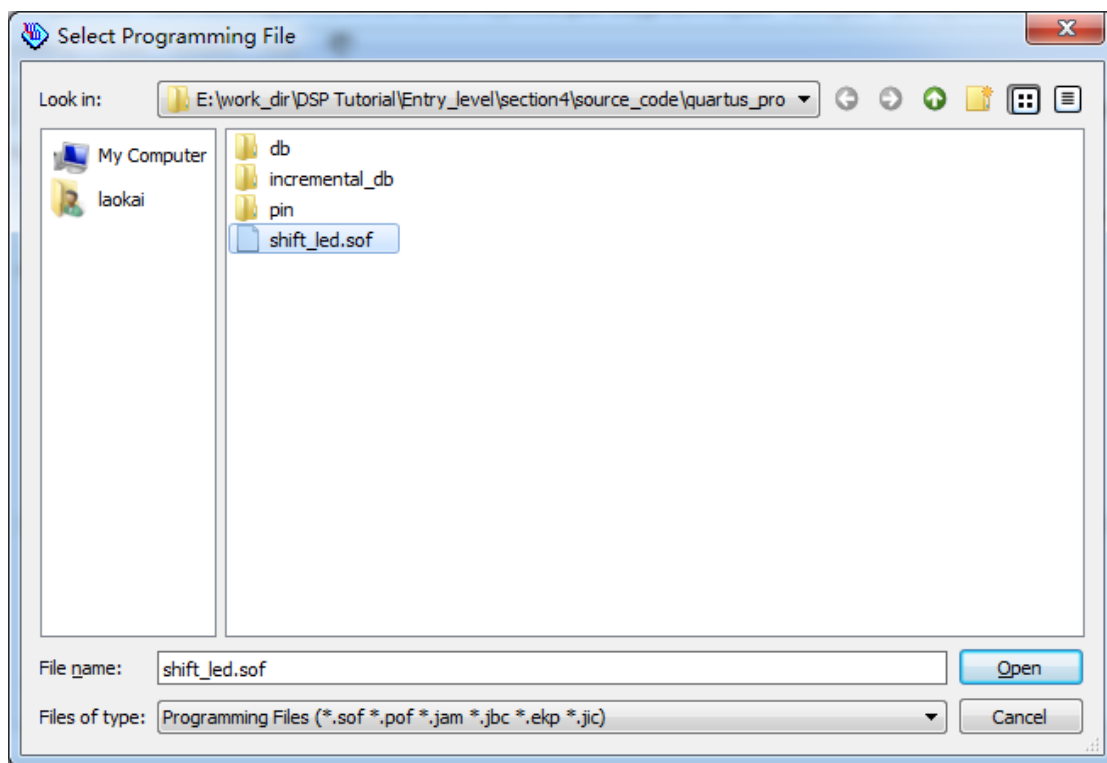


图 13 添加 sof 窗口

- 把 altera USB blaster 下载线插入计算机 USB 插口中, 并安装 altera 下载线驱动
 - ✧ 右键单击我的计算机, 选择属性, 在弹出窗口中选择设备管理器, 打开设备管理器窗口如图 14 所示, 存在一个带有叹号的 usb_blaster 的设备
 - ✧ 右键单击它选择更新驱动程序, 选择浏览计算机以查找驱动程序如图 15 所示
 - ✧ 打开您安装 quartus 的路径, 找到 Quartus11.1\quartus\drivers\usb-blaster 这个路径 (选择这里就可以, 不需要再选择 x64 和 x32, 系统会自动选择)如图 16。
 - ✧ 点击下一步进行安装如果提示警告选择始终安装此驱动程序如图 17
 - ✧ 安装成功叹号消失如图 18 所示, 然后回到上一步的 program 窗口

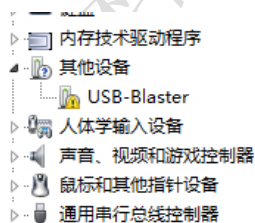


图 14

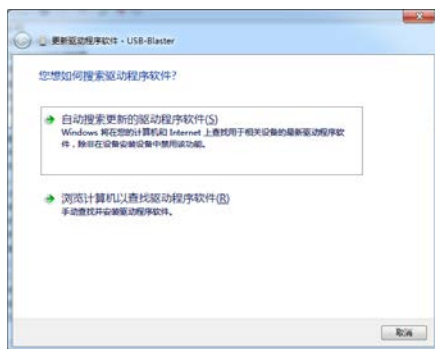


图 15

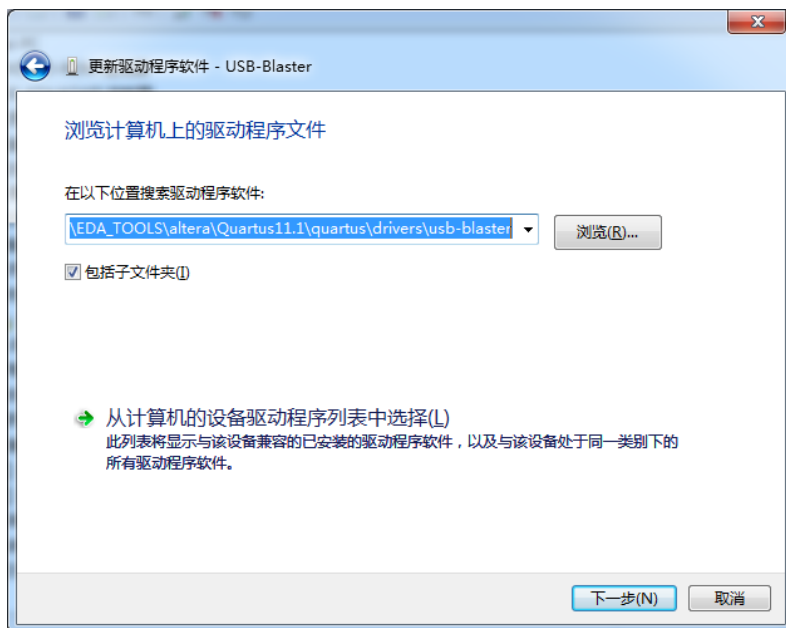


图 16

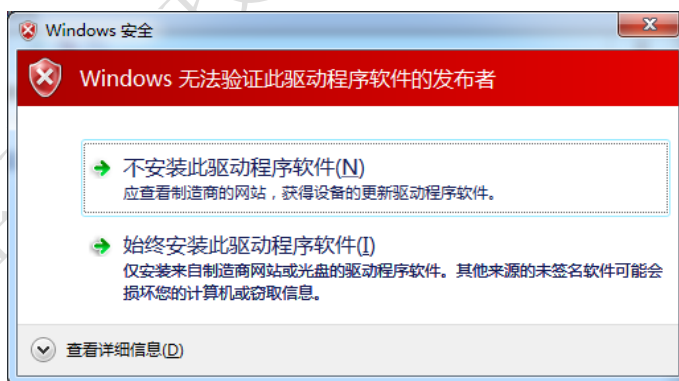


图 17

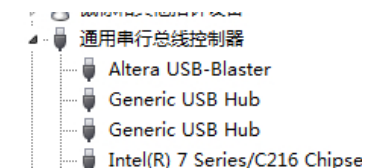
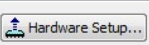


图 18



- 在 programmer 窗口中左上角找到 hardware setup 按钮如  打开后如图 19 所示(此时一定要连接好 usb blaster 下载线), 选择 currently selecte hardware 这里有一个下拉选项, 选择如图所示 usb-blaster 即可, 选择好后 close 即可。此时 programmer 窗口的 hardware setup 栏里就有 usb-blaster 显示。

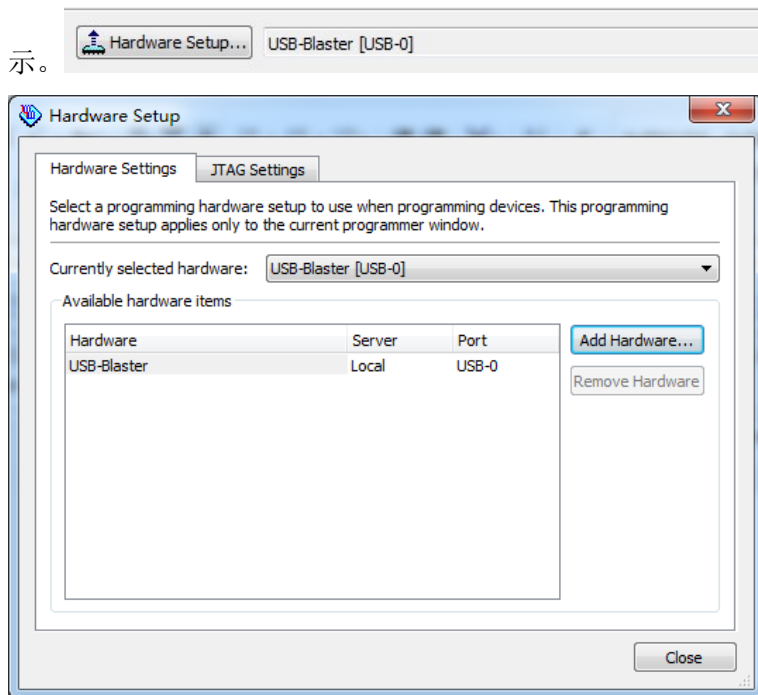


图 19 usb blaster 选择

- 把下载线连接到 ZX-2 开发板的 jtag 编程口
在图 20 中指示标号为 10 的位置是 JTAG 编程口

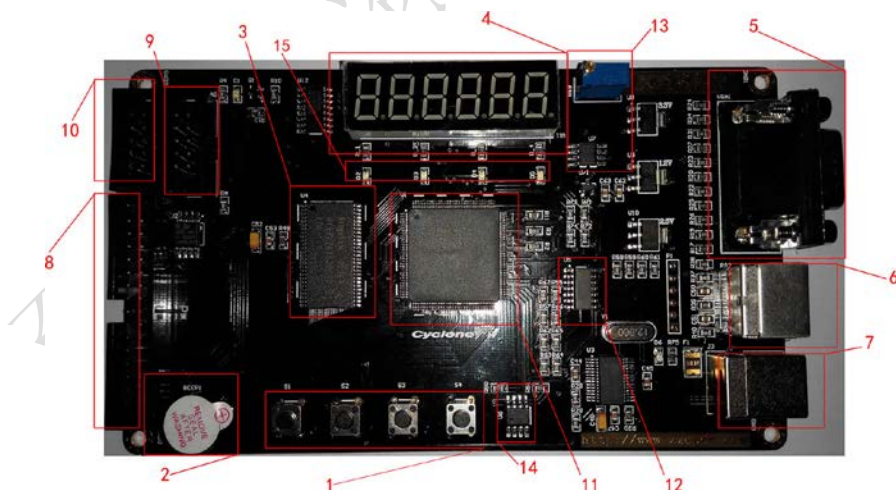
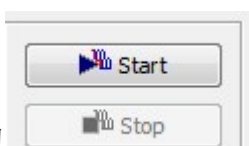


图 20 ZX-2 开发板

- 下载 sof 文件



点击左侧的 start 按钮



Progress: 100% (Successful)

下载成功后右侧的进度条会显示
此时观察 led 灯是不是跑起来了。

➤ 下载固化 JIC 文件

回到 quartus II 工程主窗口点击 FILE->convert programming file,打开后如图 21 所示

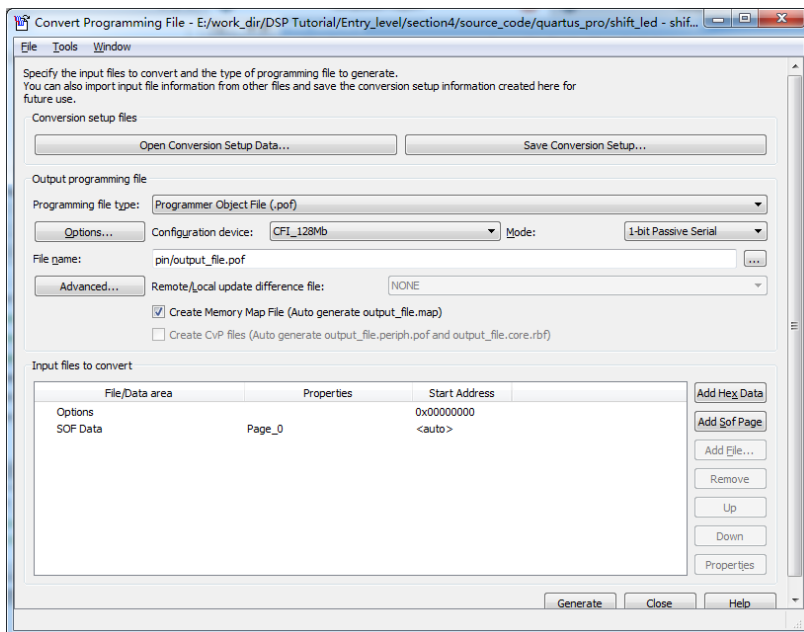


图 21

- ✧ 设置 programming file type: JTAG Indirect Configuration File (.jic)
- ✧ 选择 flash 容量 configuration device:EPCS16
- ✧ Mode: Active Serial
- ✧ File_name: shift_led.jic
- ✧ 选中 flash loader, 点击右侧的 add device
- ✧ 选择 cyclone IV E 和 EP4CE6 如图 22 所示, 选择 OK 回到 convert 窗口
- ✧ 选中 sof data 点击右侧 add file 添加 SOF 文件

- ✧ 选中之后如图 23 所示, 这时选择右下角 Generate 按钮

Generate

- ✧ 如果生成成功会有提示窗口如图 24

- ✧ 切换到 programmer 窗口, 把之前的 sof 文件选中, 右键选择 delete 删除之。之后在 file 列表空白处双击添加加入刚才生成的 shift_led.jic 文件。注意选中 program/configure 的选项框才能进行下载如图 25 所示

- ✧ 点击 start 按钮进行下载 jic 到 flash 中, 下载完成后把开发板断电后再上电看看是不是 led 灯还在跑, 说明程序已经固化到 flash 中了。

课后练习:大家可以参考 JIC 下载方法, 把 pof 生成, 并通过 AS 口下载, 提示在 programmer 里需要选择 AS 模式。ZX-2 的开发板 AS 口是 JTAG 口旁边那个。

这次的课程到这里就结束了, 大家有什么问题请到至芯科技论坛提交问题, 哪里会有专门的老师给大家回答问题。 www.fpga.com

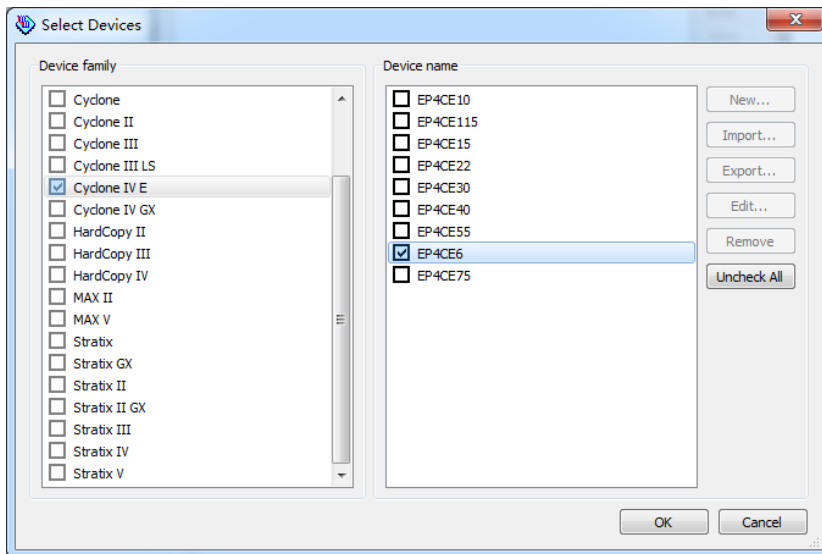


图 22

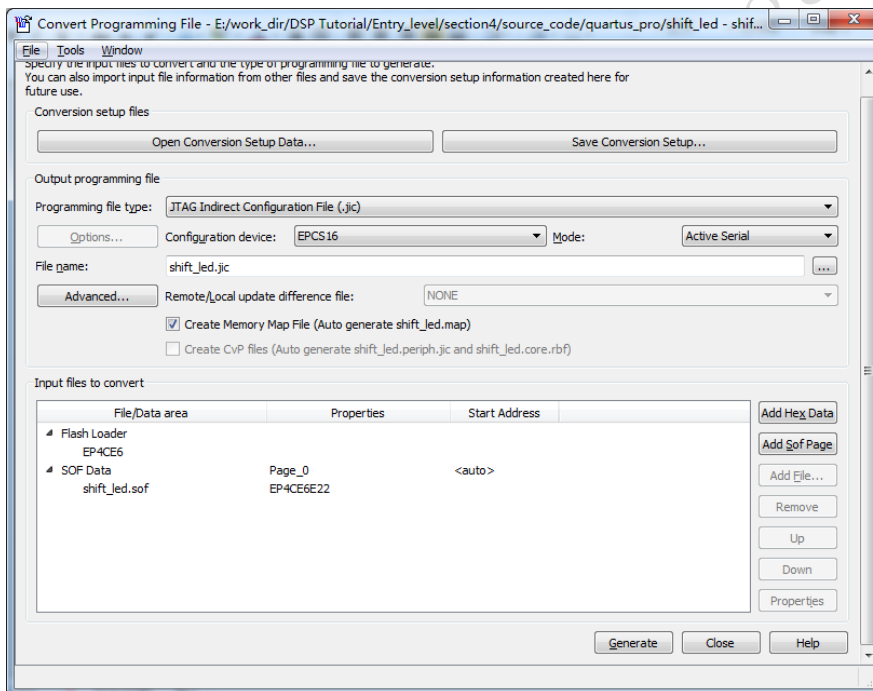


图 23

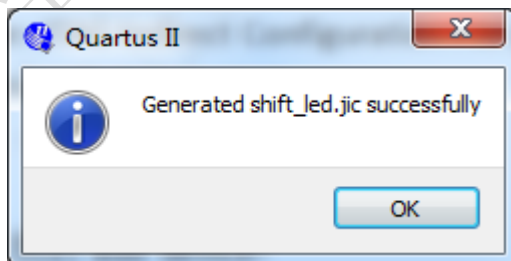


图 24

